

UNIVERSIDAD DE PANAMA

VICERRECTORIA DE INVESTIGACION Y POSTGRADO

PROGRAMA DE MAESTRIA EN MATEMATICA

EL PROBLEMA DE STURM LIOUVILLE

ANGEL ENRIQUE GONZALEZ GAITAN

*TESIS PRESENTADA COMO UNO DE LOS REQUISITOS PARA
OPTAR AL GRADO DE MAESTRO EN CIENCIAS CON
ESPECIALIZACION EN MATEMATICA PURA*

PANAMA REPUBLICA DE PANAMA

2008



Titulo de la Tesis **EL PROBLEMA DE STURM-LIOUVILLE**

Presentada por el estudiante **ANGEL E GONZALEZ G**

TESIS

Sometida para optar al titulo de Maestria en Matemática

Vicerrectoria de Investigación y Postgrado

Facultad de Ciencias Naturales Exactas y Tecnología

APROBADO POR

Doctor Rogelio Rosas
Presidente

Profesor Omar Oliveros
Miembro

Profesora Maria Dixiana Espinosa
Miembro

REFRENDADO POR

REPRESENTANTE DE LA VICERRECTORÍA
DE INVESTIGACION Y POSTGRADO

FECHA

INDICE

	Página
Dedicatoria	i
Agradecimiento	ii
Resumen	1
Summary	1
Introduccion	2

CAPITULO PRIMERO

I	PROBLEMA DE STURM LIOUVILLE	3
1 1	El Problema Regular	3
1 2	Ecuacion Diferencial de Sturm Liouville	5
	Teorema 1 3 (Teorema de Separacion de Sturm)	5
	Teorema 1 4 (Teorema de Comparacion)	6
1 3	Aplicaciones de las Oscilaciones	6
1 3 1	Velocidades Criticas de un Eje Rotativo y Oscilaciones Transversales de una Viga	6
1 3 2	Oscilaciones Transversales de una Barra	8
1 3 3	Oscilaciones Forzadas de Amplitud Finita	9
1 3 4	Vibraciones de una Membrana	9
1 4	Operadores Diferenciales Lineales	10
1 5	Valores propios de un Operador	10
1 6	El Operador de Sturm Liouville	10
1 6 1	El Operador Autoadjunto de Segundo Orden	10

CAPITULO SEGUNDO

II	Espacios de Hilbert	13
2 1	Operadores Autoadjuntos	13
2 2	Propiedades de un Operador Autoadjunto Simetrico	14
2 3	Definicion de Espacio de Hilbert	16
2 4	Teoria Espectral de Operadores	18
2 4 1	Definicion de Espectro	19
	Espacio de Dimension Infinita	19
2 5	Teoria Espectral de los Operadores Normales en Espacios de Hilbert Complejos de Dimension Finita	28
	Definicion 2 5 1 Polinomio Caracteristico de un Operador	28
	Definicion 2 5 2 El Espectro de un Operador T en C	29

Teorema Espectral para Operadores de Normales	30
Teorema Espectral para Operadores Hermitianos	31
2 6 Teoria Espectral de los Operadores Hermitianos Compactos	32
2 7 Aplicacion del Teorema de la Alternativa al estado del Problema de Sturm Liouville	45
2 8 El Teorema de Alternativa	47
CAPITULO TERCERO	
III ECUACIONES INTEGRALES DE FREDHOLM	49
3 1 Conexion con la Teoria de Ecuaciones Diferenciales Lineales	49
3 2 Teorema de la Alternativa de Fredholm u opciones del Teorema	54
3 3 Alternativa del Teorema de Fredholm con respecto al nucleo	58
3 4 Operadores Integrales	60
3 4 1 Nucleos Degenerados	60
3 5 Formula de Green	63
Bibliografia	69

DEDICATORIA

**A Dios por estar siempre a mi lado,
y por permitirme culminar una
parte importante de mi vida**

**A mi esposa Nisla por estar conmigo en mis
momentos de flaquezas y alegrías, pieza
fundamental en la que pude apoyarme
siempre**

**A mis hijos Angel Irina y Fabricio
fuente de deseo de superación
que me motivaron para poder
brindarles un ejemplo digno**

AGRADECIMIENTO

**Al Doctor Rogelio Rosas forjador de una
nueva generacion de matematicos, quien
con sus atinadas orientaciones nos permitio
visualizar la matematica desde un punto
diferente.**

RESUMEN

Este estudio centra su atencion en problemas de Ecuaciones Diferenciales con valor en la frontera estando presentes operadores diferenciales lineales auto adjuntos con funciones propias mutuamente ortogonales que son conocidas como los problemas de Sturm Liouville asi como en las aplicaciones de las mismas siendo este el tema principal del trabajo razon por la cual creemos conveniente ofrecer un entorno de entendimiento de las Ecuaciones Diferenciales y de las Ecuaciones Integrales

El problema de Sturm Liouville queda dentro de la teoria general de ecuaciones diferenciales En particular una ecuacion general de segundo orden con un parametro que a partir de la transformacion de Liouville es la forma canonica denominada ecuacion diferencial de Sturm Liouville

De modo que la ecuacion diferencial de Sturm Liouville enfrenta el problema de condiciones iniciales y el problema de condiciones de frontera El primero absorbe los teoremas de existencia y unicidad basicos de las ecuaciones diferenciales ordinarias El segundo problema, trata con los teoremas de oscilacion y comparacion

SUMMARY

This study focus on problems with values on the bounds being present differential linear self adjunt operators with mutually orthogonal own functions that are known as the problems of Sturm Liouville such as in their applications being this the main topic of the paper that s why we believe its convenient to offer a view of comprehension of the Differential Equations and the Integral Equations

The problem of Sturm Liouville is inside the general theory of the Differential Equations

In particular a second order general equation with a parameter that, since the transformation of Liouville is of the canonical form which is denominated Sturm Liouville differential equation So that, the Sturm Liouville differential equation faces two problems the problem of the initial conditions and the problem of bounds The first one absorbs the existence theorems and basic uniqueness of the ordinary differential equations The second one concerns the oscilations and comparison theorems

INTRODUCCION

El problema de Sturm Liouville es poco tratado en este país se realiza la presente investigación para mostrar su gran utilidad y enseñar a futuros investigadores sobre la necesidad de trabajar mas sobre teorías que darian muchas satisfacciones a nuestras instituciones universitarias y no universitarias

Se aborda el desarrollo del tema de acuerdo con los objetivos siguientes

- Estimular la capacidad universitaria para la investigación científica y desarrollo tecnologico
- Promover en los estudiantes de matematica la importancia de las teorías matematicas que sustentan y dan soluciones al desarrollo de la ciencia y tecnologia
- Investigar sobre las aplicaciones que proporcionan el Problema Regular de Sturm Liouville
- Desarrollar en forma clara y precisa el problema de condiciones de frontera que den como resultado una aplicación útil

Esta investigación es de gran importancia en la matematica aplicada a la ingeniería Su desarrollo muestra la aplicación necesaria para el desarrollo de la ciencia y tecnologia

Este trabajo lo componen tres capitulos divididos del modo siguiente

En el primer capitulo se describe el problema de Sturm Liouville sus aspectos historicos se detallan los métodos para su solución algunas propiedades y teoremas tambien se resuelven problemas con la finalidad de que sus resultados sean de utilidad en las aplicaciones que se dan en el capitulo tercero

El segundo capitulo desarrolla en los Espacios de Hilbert la teoría pertinente de este trabajo tratando temas como la teoría de operadores Autoadjuntos la teoría Espectral para operadores normales los Hermitianos etc

El tercer capitulo contiene un estudio sobre las ecuaciones Integrales de Fredholm y sus diferentes tipos que van a ser muy utiles

La revisión de la literatura existente ha sido y es fundamental durante todo el proceso de investigación dando como resultado la confección del marco de referencia, lo mas amplio posible y finalmente el desarrollo del tema y las aplicaciones

CAPITULO PRIMERO

PROBLEMA DE STURM-LIOUVILLE

I PROBLEMA DE STURM LIOUVILLE

ASPECTOS HISTORICOS

El Trabajo de Sturm desarrollado en el siglo XIX [Sturm 1836] trato acerca de los Teoremas de Oscilacion y Comparacion para una ecuacion diferencial ordinaria lineal homogenea. En la misma epoca, Liouville publica dos artículos [Liouville 1837a] y [Liouville 1837b] en donde expone la forma asintotica de las soluciones de las ecuaciones diferenciales lineales de segundo orden con un parametro caracteristico [BOMBAL 1995]. El resultado de estos dos trabajos fue el planteamiento del Problema Regular de Sturm Liouville.

1.1 EL PROBLEMA REGULAR El problema de Sturm Liouville regular se determina mediante una ecuacion diferencial con condiciones iniciales, un conjunto de ecuaciones lineales homogeneas que son las condiciones a la frontera y las condiciones de finitud.

TEOREMA 1.1.1 Dada la ecuacion diferencial

$$\frac{d[r(x)y']}{dx} + [q(x) + \lambda p(x)]y = 0 \quad (1.1)$$

en la cual $r(x)$ y $p(x)$ son continuas sobre el intervalo cerrado $a \leq x \leq b$ y $q(x)$ es continua por lo menos en el intervalo abierto $a < x < b$. Si $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ son los valores del parametro λ que dan lugar a soluciones no triviales de esta ecuacion con primeras derivadas continuas y que satisfacen las condiciones en la frontera

$$\begin{aligned} a_1 y(a) - a_2 y'(a) &= 0 \\ b_1 y(b) - b_2 y'(b) &= 0 \end{aligned} \quad (1.2)$$

en donde a_1, a_2, b_1, b_2 son constantes cualesquiera tales que ni a_1 y a_2 ni b_1 y b_2 son cero simultaneamente y si y_1, y_2, y_3 son soluciones correspondientes a estos valores λ

entonces las funciones $\{y_i(x)\}$ forman un sistema ortogonal con respecto a la función de peso $p(x)$ en el intervalo (a, b)

Aclaración Las soluciones de la ecuación (1.1) pertenecen al espacio vectorial de las funciones definidas en $[a, b]$ que son continuas lo mismo que su derivada primera, mientras que la derivada segunda es continua en (a, b)

En este espacio se define un producto interno

$$\langle f, g \rangle = \int_a^b p(x) f(x) \overline{g(x)} dx$$

siempre que $p(x) > 0$ en (a, b)

Es con respecto a este producto interno que las soluciones y_1, y_2, \dots son ortogonales en el sentido $\langle y_i, y_j \rangle = 0$ para $i \neq j$

TEOREMA 1.1.2 Dada la Ecuación Diferencial

$$\frac{d^2 [r(x)y]}{dx^2} + [q(x) + \lambda p(x)] y = 0$$

en la cual $r(x)$ y $p(x)$ son funciones continuas sobre el intervalo cerrado

$[a, b]$ y $q(x)$ es continua por lo menos en el intervalo abierto (a, b)

Si $\lambda_1, \lambda_2, \dots$ son los valores del parámetro λ que dan lugar a soluciones no triviales de esta ecuación que poseen terceras derivadas continuas y que satisfacen las condiciones en la frontera

$$\begin{aligned} a y(a) - \alpha_1 (ry)'|_{x=a} &= 0 & a y(a) - \alpha_2 (ry)'|_{x=a} &= 0 \\ b y(b) - \beta_1 (ry)'|_{x=b} &= 0 & b y(b) - \beta_2 (ry)'|_{x=b} &= 0 \end{aligned}$$

en donde ni a y α_1 ni b y β_1 son cero simultáneamente y si y_1, y_2, y_3, \dots son las soluciones no triviales correspondientes a estos valores de λ , entonces $\{y_i(x)\}$ forman un sistema ortogonal con respecto a la función de peso $p(x)$ sobre el intervalo (a, b)

Observe el siguiente ejemplo. Sea $p \in C^{(1)}(I)$, $q \in C(I)$, λ un número real y $p(x) > 0$ para todo $x \in I$. Siendo $\alpha_1, \alpha_2, \beta_1, \beta_2$ cuatro números reales tales que

$$\alpha_1 + \alpha_2 > 0 \quad \beta_1 + \beta_2 > 0 \quad \text{Puesto } L(y) = (py)' + qy$$

1.2 ECUACION DIFERENCIAL DE STURM LIOUVILLE

Considerese la ecuacion

$$\frac{-1}{r(x)} \frac{d}{dx} \left(p(x) \frac{dy}{dx} \right) + q(x)y = \lambda y \quad (1.2)$$

donde $a \leq x \leq b$

El problema de Sturm Liouville queda dentro de la teoria general de ecuaciones diferenciales. En particular una ecuacion general de segundo orden con un parametro por medio de la transformaci3n de Liouville se puede reducir a la forma canonica (1.2) denominada ecuacion diferencial de Sturm Liouville. De modo que la ecuacion diferencial de Sturm Liouville enfrenta los problemas de condiciones iniciales y de condiciones a la frontera. El primero absorbe los teoremas de existencia y unicidad basicos de las ecuaciones diferenciales ordinarias. El segundo trata con los teoremas de oscilacion y comparacion.

Condiciones de frontera

Las condiciones a la frontera que se imponen en a y b

$$\begin{aligned} y(a) \cos \alpha + p(a) y'(a) \sin \alpha &= 0 \\ y(b) \cos \beta + p(b) y'(b) \sin \beta &= 0 \end{aligned} \quad (1.3)$$

Condiciones de finitud

Las condiciones de Finitud establecidas como

a) a y b son finitos

b) $p(x)$, $q(x)$ y $r(x)$ definidas en el intervalo cerrado $I = [a, b]$ son continuas excepto para un numero finito de saltos. Se considera a $p(x)$ y $r(x)$ funciones estrictamente positivas.

TEOREMA 1.3 (Teorema de Separacion de Sturm)

Sean u y v soluciones reales linealmente independientes de

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + a(x) \frac{dy}{dx} + b(x) = 0 \quad \text{donde } a(x) \text{ y } b(x) \text{ son continuas}$$

Entonces los ceros de u y v estan alternados

TEOREMA 1.4 (Teorema de Comparacion)

Sean u y v soluciones reales no triviales de

$$\frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dy}{dx} \right] + q(x)u = 0 \quad (1.5)$$

y

$$\frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dv}{dx} \right] + q_1(x)v = 0 \quad (1.6)$$

donde $p(x)$, dp/dx , $q(x)$ y $q_1(x)$ son continuas, $p(x) > 0$ y $q_1(x) \geq q(x)$ para todo x

Si $x_1 < x_2$ son ceros consecutivos de u entonces v se anula por lo menos una vez en

(x_1, x_2) a menos que en ese intervalo tengamos $q(x) \equiv q_1(x)$ y $v(x) \equiv \alpha u(x)$, $\alpha \in \mathbb{R}$

De acuerdo con lo anterior los valores característicos estan indizados por el numero de oscilaciones es decir los ceros de sus funciones características. Los resultados que se tienen acerca de las posiciones relativas de los ceros de diferentes soluciones son de importancia primordial dentro de la teoria y los metodos numericos del problema de Sturm Liouville.

De aqui que los resultados clasicos de oscilación y comparacion tratan con las cotas y relaciones diferenciales.

1.3 APLICACIONES DE LAS OSCILACIONES

1.3.1 Velocidades Criticas de un eje Rotativo y Oscilaciones Transversas de una Viga

El problema de vibraciones mecánicas y las oscilaciones transversas de una barra puede ser reducido a una ecuación integral homogénea de Fredholm de segunda clase o sea a una ecuación

$$z(x) - w^2 \int_0^1 G(x, y) u(y) z(y) dy = 0 \quad (1.7)$$

Aquí w es la velocidad angular del eje (o respectivamente la frecuencia angular de las vibraciones de la viga) $u(x)$ es la densidad lineal entonces $u(x)dx$ es la masa entre x y $x+dx$ y $G(x, y)$ es la función influencia de la barra. Ya que $u(x) > 0$ si ponemos $\sqrt{u(x)z(x)} = \phi(x)$ obtenemos una ecuación integral homogénea

$$\phi(x) - w \int_0^1 k(x, y) \phi(y) dy = 0$$

Con el núcleo simétrico

$$k(x, y) = \sqrt{u(x)u(y)} G(x, y) \quad (1.8)$$

Este hecho es importante para probar la existencia de un número infinito de velocidades críticas (respectivamente de frecuencias naturales) $w = \sqrt{\lambda_n}$

relacionados con los valores característicos (positivos) del núcleo simétrico (1.8)

Más aun, podemos también obtener saltos más elevados y más bajos de estos valores característicos etc. Antes de entrar en detalles enfatizaremos algunas propiedades generales de la teoría del núcleo de elasticidad. Primero es interesante notar que el

operador de Fredholm de la primera clase $F^{(1)}[\phi(y)] \equiv \int_0^1 k(x, y) \phi(y) dy$

en el caso $K = G$ puede ser considerado como un operador funcional que transforma un sistema cargas distribuidas $\phi(x)$ actuando (paralela al eje z) en el salto correspondiente de este en el sentido que después de la deformación la forma del eje en el salto (que coincide inicialmente con el segmento $0 \leq x \leq 1$) será la curva del plano representado por la ecuación $Z = [\phi(y)]$

1.3.2 Oscilaciones transversas de una barra

El problema técnicamente importante de oscilaciones transversas en una barra puede ser estudiado bajo condiciones muy generales por el método indicado (Ecuaciones de Fredholm) considerando la función de influencia $G(x, y)$

Supongamos que en su estado de reposo el eje de la barra coincide con el segmento $(0, l)$ del eje x y que la deflexión paralela al eje z de un punto x al tiempo t es $z(x, t)$. Entonces del principio de D'Alembert obtenemos la ecuación integro-diferencial

$$z(x, t) = \int_0^l G(x, y) \left[p(y) - \mu(y) \frac{d^2 z}{dt^2} \right] dy \quad (0 \leq x \leq l) \quad (1.9)$$

donde $[p(y)] dy$ es la carga que actúa en la porción $(y, y + dy)$ de la barra en la dirección O_z y $\mu(y)dy$ es la masa de esta porción

En particular en el caso importante de vibraciones armónicas

$$z(x, t) = z(x)e^{i\omega t} \quad (1.10)$$

de una barra sin carga, $[p(y) \equiv 0]$ con $L=l$ obtenemos

$$z(x) - w \int_0^l G(x, y) \mu(y) z(y) dy = 0 \quad (1.11)$$

la misma ecuación integral homogénea como en

$$z(x) = \int_0^l G(x, y) p(y) dy \quad \text{donde } 0 \leq x \leq l \quad (1.12)$$

El hecho de que la ecuación (1.11) es la misma que la de (1.7) es muy interesante. Por ejemplo, esto muestra la posibilidad de determinar experimentalmente análisis armónicos más simples de sus oscilaciones transversas.

Además, la ecuación (1.11) muestra que nuestro problema de vibración pertenece propiamente a la teoría de ecuaciones integrales de Fredholm. Pero en algunos casos

es posible obtener resultados bastante precisos aun por la teoria mas elemental de ecuaciones integrales de Volterra

Por ejemplo esto ocurre en el caso de una barra uniforme

$$\mu(x) = M \text{ Constante}$$

1.3.3 Oscilaciones forzadas de Amplitud finita

La utilidad de los resultados que se dan aqui pueden ser puntualizados aplicandolos a un celebre y difícil problema el estudio de las oscilaciones forzadas de amplitud finita de un pendulo que en la ausencia de una fuerza, son gobernados por una ecuacion no lineal

$$\frac{d^2 \phi(t)}{dt^2} + \alpha^2 \sin \phi(t) = F(t)$$

La mayor dificultad surge del hecho que para una α^2 dada y una funcion periodica dada $F(t)$ podemos tener tambien resonancia o no resonancia dependiendo de la amplitud de las oscilaciones

1.3.4 Vibraciones de una Membrana

Como ejemplo trataremos el problema importante de las vibraciones de una membrana un problema que puede ser reducido a una ecuacion integral de Fredholm de dos dimensiones de la segunda clase

Una membrana, la contraparte de dos dimensiones de una cuerda, es una delgada capa elastica con rigidez insignificante cuya forma de equilibrio es una capa plana (el dominio D del plano xy)

Suponemos que la membrana esta sujeta en la frontera s del dominio D y a una tension uniforme τ . Esto significa que si cortamos la membrana por cualquier curva regular σ (σ puede coincidir parcialmente o enteramente con una parte del contorno

s) entonces la acción mecánica de la parte de la membrana en un lado de σ sobre la otra parte que puede ser reemplazado por sistema de fuerzas normales (contenidas en el plano xy y dirigida hacia el lado nombrado proximalmente de σ) de modo que la fuerza resultante que actúa en cualquier elemento $d\sigma$ de σ tiene intensidad $\tau d\sigma$ donde τ es una constante

1.4 OPERADORES DIFERENCIALES LINEALES

DEFINICION 1.4.1 Llamaremos operadores diferenciales lineales a las transformaciones lineales que contienen el operador $D^1=D$ y sus potencias donde

$$D^0 = f^{(0)} = I \quad \text{y} \quad D^n(f) = f^{(n)} \quad \text{También se supone} \quad \frac{d}{dx} = D$$

Los dominios de estas transformaciones lineales son los espacios $C^{(n)}$

DEFINICION 1.4.2 Una transformación lineal $L: C^n(I) \rightarrow C(I)$ es un operador diferencial de orden n en el intervalo I si puede ser expresado en la forma

$$L = a_0(x) \frac{d}{dx} + a_1(x) \frac{d^2}{dx^2} + \dots + a_{n-1}(x) \frac{d^n}{dx^n} + a_n(x)$$

donde los coeficientes $a_0(x), a_1(x), \dots, a_n(x)$ son continuos en I y $a_0(x)$ no es idénticamente nulo en I . De modo que la imagen de una función f en $C^n(I)$ bajo el operador diferencial lineal descrito es la función en $C(I)$ definida por

$$L[f(x)] = (L(f))(x) = a_0(x) \frac{d f(x)}{dx} + a_1(x) \frac{d^2 f(x)}{dx^2} + \dots + a_{n-1}(x) \frac{d^n f(x)}{dx^n} + a_n(x) f(x)$$

1.5 VALORES PROPIOS DE UN OPERADOR

Considere el problema general de resolver una ecuación de la forma $L[x] = \lambda x$ donde L es una transformación lineal de S a V , S es un subespacio de V y λ un parámetro desconocido que puede tomar valores reales o complejos. Este se conoce

como el problema del valor propio para el operador L y requiere que se encuentren todas las λ para las que $L[x] = \lambda x$ tiene soluciones no triviales y todas las soluciones correspondientes a estas λ

DEFINICIÓN 1.5 Sea $L: S \rightarrow V$ un operador lineal. Un vector $x \neq 0$ de S es un vector propio de L si y solo si existe un escalar λ tal que $L[x] = \lambda x$

El escalar λ se llama valor propio de L

Se dice que el vector propio x corresponde al valor propio λ .

Si λ_0 es un valor propio para L y x_0 es un vector propio correspondiente a λ_0 entonces $L(\alpha x_0) = \alpha L(x_0) = \alpha(\lambda_0 x_0) = \lambda_0(\alpha x_0)$ para todos los números reales α .

Así αx_0 también es un vector propio correspondiente a λ_0 siempre que $\alpha \neq 0$

1.6 EL OPERADOR DE STURM-LIOUVILLE

1.6.1 El operador Autoadjunto de Segundo Orden

Examinaremos en detalle un problema de la teoría general de valores propios o de autovalores de un operador especial el cual, sin lugar a dudas, constituye una de las teorías más interesantes de la Matemática. Con tal propósito es útil introducir la noción de ecuación diferencial autoadjunta.

DEFINICIÓN 1.6.1 Una ecuación diferencial lineal homogénea de segundo orden se dice una forma autoadjunta si y solamente si se tiene

$$p(x)y'' + p'(x)y' + [q(x) + \lambda w(x)]y = 0 \quad \alpha < x < \beta \quad (1.13)$$

donde $p(x) > 0$ y $w(x) > 0$ en (α, β) y $p(x)$, $q(x)$, $w(x)$ son todas funciones definidas en el intervalo $[a, b]$

Por sencillez de notación la ecuación (1.13) se suele representar como

$$p(x)y'' + p'(x)y' + q(x)y + \lambda w(x)y = 0 \quad (1.14)$$

o también como una ecuación diferencial lineal homogénea autoadjunta en la siguiente forma compacta

$$L(y) = \lambda w(x)y \quad (1.15)$$

donde

$$L = p(x) \frac{d}{dx^2} + p'(x) \frac{d}{dx} + q(x) \quad (1.16)$$

Observese que L es un operador lineal definido en $C^{(2)}[a, b]$ a valores en $C[a, b]$

L se llama operador de Sturm Liouville y tiene muchas propiedades una de ellas es la de ser simétrico y se presenta de la siguiente manera

El problema homogéneo de Sturm Liouville es un problema de contorno en dos puntos constituido por la ecuación (1.13) o sus equivalente (1.14) y (1.15) con las condiciones de contorno

$$a_1 y(a) + a_2 y'(a) = 0 \quad (1.17)$$

$$b_1 y(b) + b_2 y'(b) = 0 \quad (1.18)$$

donde $a_1, a_2, b_1, b_2 \in \mathbb{R}$

Son muchos los fenómenos estudiados por ejemplo en la Física, que conducen a esta ecuación diferencial y que han de verificar las condiciones de contorno (1.17) y (1.18)

CAPITULO SEGUNDO

ESPACIOS DE HILBERT

2.1 OPERADORES AUTO ADJUNTOS

DEFINICION 2.1.1 Sea $(H, +)$ un espacio vectorial sobre K (igual a R o C)

Llamaremos producto interno sobre K que denotaremos por $\langle \rangle$ a toda aplicacion

$\langle \rangle : H \times H \rightarrow K$ talque para toda $x, y, z \in H$ Para toda $\alpha, \beta \in K$ se tiene

$$a) \langle \alpha x + \beta y, z \rangle = \alpha \langle x, z \rangle + \beta \langle y, z \rangle$$

$$b) \langle x, y \rangle = \overline{\langle y, x \rangle}$$

$$c) \langle x, x \rangle \geq 0 \text{ si } x \neq 0$$

DEFINICION 2.1.2 Sean x, y vectores de un espacio con producto interno se dice que x e y son ortogonales si $\langle x, y \rangle = 0$

DEFINICION 2.1.3 Sea H un espacio con producto interno. Un subconjunto

$\{U_\alpha\}$ de H se llama ortogonal si $\langle U_\alpha, U_\beta \rangle = 0$ para $\alpha \neq \beta$

DEFINICION 2.1.4 Sea $(H, \langle \rangle)$ un espacio con producto interno. Un

subconjunto $\{U_\alpha\}$ de H se llama ortonormal si $\langle U_\alpha, U_\beta \rangle = \delta_{\alpha\beta}$ donde

$$\delta_{\alpha\beta} = 1 \text{ si } \alpha = \beta \text{ o } 0 \text{ si } \alpha \neq \beta$$

Ejemplo En el espacio vectorial $C[a, b]$ para toda $f, g \in C[a, b]$ la

expresion $\langle f, g \rangle = \int_a^b f(t) \overline{g(t)} dt$ define un producto interno

DEFINICIÓN 2.1.5 Operadores Adjuntos

Sea H un espacio vectorial con producto interno y $L : H \rightarrow H$ un operador lineal. Un operador A es adjunto de L si para toda $x, y \in H$ se tiene

$$\langle L(x), y \rangle = \langle x, A(y) \rangle$$

El adjunto de L se indica L^*

DEFINICIÓN 2.1.6 Operadores Autoadjuntos

Un operador L es autoadjunto cuando está dotado de un adjunto L^* y es igual a su adjunto L .

Es decir $L = L^*$

Propiedades

1 Si A y B son adjuntos de L entonces $A=B$

2 L es lineal

3 $(L^*)^* = L$

4 $(L_1 + L_2)^* = L_1^* + L_2^*$

5 $(L_1 L_2)^* = L_2^* L_1^*$

2.2 PROPIEDADES DE UN OPERADOR AUTOADJUNTO SIMETRICO

DEFINICIÓN 2.2.1 Un operador autoadjunto L se dice **simétrico** en el intervalo $[a, b]$ si y sólo si

$$\int_a^b (uL[v] - vL[u])dx = 0 \quad (2.1)$$

Para cualquier par de funciones $u, v \in C^2([a, b])$ las cuales satisfacen condiciones de contorno predeterminadas asociadas con L . Esto quiere decir que $\langle u, L(v) \rangle = \langle v, L(u) \rangle$ donde

$$\langle u, v \rangle = \int_a^b u(x)L(v(x))dx$$

Si un operador L en el espacio con producto interno $C^2([a, b])$ es simétrico existen varias propiedades importantes asociadas con los autovalores y las autofunciones de tal operador.

Aunque la definicion 2.2.1 se refiere a una propiedad del operador L posteriormente hallamos que esta propiedad es relativamente restringida a clases de condiciones de contorno predeterminadas sobre el operador L . En estas condiciones es posible que un operador dado L sea simetrico con un conjunto de condiciones de contorno pero no con otro como se ilustra en el siguiente ejemplo

Ejemplo Determinar para cual conjunto de condiciones de contorno el operador autoadjunto $L=D^2$ es simetrico en $[0, 1]$

$$(a) \quad y(0)=0 \quad y(1)=0$$

$$(b) \quad y(0) y(1)=0 \quad y'(1)=0$$

Solucion Sustituyendo $L=D^2$ en la integral de la definicion 2.2.1 y usando integracion por partes hallamos que

$$\begin{aligned} \int_0^1 [u(x)v'(x) - v(x)u'(x)]dx &= u(x)v'(x) - v(x)u'(x) \Big|_0^1 \\ &= [u(1)v'(1) - v(1)u'(1)] - [u(0)v'(0) - v(0)u'(0)] \end{aligned}$$

Por las condiciones de contorno en (a) se sigue que u y v satisfacen $u(0)=v(0)=0$ y $u(1)=v(1)=0$. Por lo tanto el lado derecho de la anterior integral es nulo y concluimos que $L=D^2$ es **simetrico** en este caso.

En el caso de (b) las condiciones de contorno conducen a

$$u(0) u'(1)=0 \quad v(0) v'(1)=0 \text{ y } u(1)=v(1)=0$$

Basandose en estas relaciones la anterior integral se reduce a

$$\int_0^1 [u(x)v'(x) - v(x)u'(x)]dx = v(0)u'(0) - u(0)v'(0)$$

Puesto que el lado derecho de esta última expresión no necesariamente es cero deducimos que $L=D^2$ **no es simetrico** en este caso.

2.3 DEFINICION DE ESPACIO DE HILBERT

DEFINICION 2.3.1 Sea H un espacio con producto interno

Se dice que H es un espacio de Hilbert, si cada sucesion de Cauchy converge a un elemento en H o sea si H es un espacio metrico completo

En general, un espacio con producto interno no es necesariamente un espacio de Hilbert podemos sin embargo ampliar este espacio agregandole todos los limites de las sucesiones de Cauchy

De esta manera podemos ver que X puede ser completado a un espacio de Hilbert H . H se dice que la completacion de X [Gilbert, 1975 PG 21]

Ejemplo Consideremos el espacio de $C[0, 1]$ de todas las funciones continuas f definidas en $[0, 1]$ con f que toma valores complejos. Sobre $C[0, 1]$ se define el producto interno $\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(x)\overline{g(x)}dx$ aqui se puede verificar que no estamos tratando con un espacio de Hilbert

Consideramos la sucesion de funciones definidas por

$$f_n(x) = \begin{cases} 1 & 0 \leq x \leq \frac{1}{2} \\ 1 - 2n\left(x - \frac{1}{2}\right) & \frac{1}{2} \leq x \leq \frac{1+n}{2n} \\ 0 & \frac{1+n}{2n} \leq x \leq 1 \end{cases} \text{ donde } n=1, 2, 3$$

De manera que $\{f_n\}$ es una sucesion de funciones continuas. Un calculo elemental demuestra que

$$\|f_n - f_m\| \leq \left[\frac{1}{n} + \frac{1}{m} \right]^{\frac{1}{2}}$$

El valor estimado en la desigualdad a la derecha, muestra que la sucesion es una sucesion de Cauchy. Sin embargo

$$\lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) = \begin{cases} 1 & \text{si } 0 \leq x \leq \frac{1}{2} \\ 0 & \text{si } \frac{1}{2} \leq x \leq 1 \end{cases}$$

Vemos que $f_n(x)$ tiene un límite pero la función límite no está en el espacio $C[0, 1]$. La función límite no es continua. La completación de $C[a, b]$ se designa por $L^2[0, 1]$. Este espacio consiste de todas las funciones $f(x)$ para las cuales podemos encontrar sucesiones de Cauchy en $C[0, 1]$ tal que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_0^1 |f_n(x) - f_m(x)|^2 dx = 0$$

Para definir sus integrales sobre cualquier intervalo en $[0, 1]$ es decir $[a, b]$ se supone

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \int_a^b f_n(x) dx$$

El límite de la derecha existe por el hecho de que

$$\begin{aligned} \left| \int_a^b f_n(x) dx - \int_a^b f_m(x) dx \right| &\leq \int_a^b |f_n(x) - f_m(x)| dx \\ &\leq \int_a^b |f_n(x) - f_m(x)|^2 dx \\ &\leq \left[\int_a^b |f_n(x) - f_m(x)|^2 dx \right]^{1/2} \\ &= \|f_n - f_m\| \end{aligned}$$

Por la desigualdad de Cauchy Schwarz

Tenemos como resultado que la sucesión es de Cauchy en el plano complejo

El $\lim_{n \rightarrow \infty} \int_a^b f_n(x)$ está bien definido para todos los intervalos $[a, b]$ en el dominio

de definición $[0, 1]$. El proceso de completación no asigna a cada sucesión de

Cauchy de funciones continuas una funcion unica Pero si asigna integrales unicos

El proceso de complementacion no nos dara funciones sino clases de equivalencias de funciones que difieren por una funcion nula

Un argumento similar puede ser utilizado para discutir el espacio $L_2(-\infty, \infty)$

Iniciaremos con el espacio $C_0[-\infty, \infty]$ que denota el conjunto de todas las funciones continuas de valores complejos que se anulan fuera de un intervalo finito Este intervalo dependera de la funcion

El espacio se convierte en un espacio vectorial lineal con la adiccion ordinaria de funciones y las multiplicaciones de escalares complejos

Ahora podemos introducir el siguiente producto interno

$$\langle f | g \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} f(x) \overline{g(x)} dx$$

para obtener un espacio con producto interno

2.4 TEORIA ESPECTRAL DE OPERADORES

En los anos veinte con el desarrollo del analisis funcional y la teoria de los espacios de Hilbert, el problema singular tiene una alternativa. De interes particular son los trabajos de M. Stone (Stone 1932) y J. Von Neumann (Neumann 1929) los cuales derivan la resolucion espectral de un operador auto adjunto no acotado en el espacio de Hilbert

Asi como la idea principal de los operadores auto adjuntos acotados es presentar una mutua interrelacion via integrales espectrales entre operadores y funciones escalares En el problema de operadores no acotados el punto de partida es la medida espectral de cierto operador auto adjunto fijo para admitir ahora todas las funciones medibles no necesariamente acotadas

DEFINICION DE ESPECTRO 2.4.1 Un operador lineal $T: E \rightarrow E$ se dice invertible si tiene un inverso esto es si existe $T^{-1} \in L(E)$ talque $TT^{-1} = T^{-1}T = I$

Observaciones

- 1 T es invertible si y sólo si es biyectiva
- 2 Si E es un espacio de Hilbert, denotaremos $G(E)$ el conjunto de operadores $T \in L(E)$ que son invertibles y además $G(E)$ es el conjunto resolvente
Dado $T \in L(E)$ el conjunto de números complejos
 $\sigma(T) = \{\lambda \in \mathbb{C} \text{ talque } T - \lambda I \notin G(E)\}$ se llama el espectro de T
- 3 El espectro puede ser vacío

Espacios de Dimension Infinita

Si el espacio vectorial es de dimension infinita, la nocion de autovalores puede generalizarse al concepto de espectro. El espectro es el conjunto de escalares λ para el que $(T - \lambda I)^{-1}$ no esta definido así $T - \lambda I$ no tiene inversa acotada

Si λ es un auto valor de T λ esta en el espectro de T

En general el contra recíproco no es verdadero

Hay operadores en los espacios de Hilbert o Banach que no tienen vectores propios. Por ejemplo tomese un desplazamiento bilateral en el espacio de Hilbert $l^2(\mathbb{Z})$ ningún vector propio potencial puede ser cuadrado sumable así que no existe ninguno. Sin embargo cualquier operador lineal acotado en un espacio de Banach V tiene espectro no vacío. El espectro $\sigma(T)$ del operador $T: V \rightarrow V$ se define como $\sigma(T) = \{\lambda \in \mathbb{C} \mid \lambda I - T \text{ no es invertible}\}$

Entonces $\sigma(T)$ es un conjunto compacto de números complejos y es no vacío. Cuando T es un operador compacto (y en particular cuando T es un operador entre espacios finito dimensionales) el espectro de T es igual que el conjunto de sus valores propios.

En espacios de dimensión infinita, el espectro de un operador acotado es siempre no vacío, lo que también se cumple para operadores auto adjuntos no acotados. A través de su medida espectral, el espectro de cualquier operador auto adjunto acotado o no puede descomponerse en sus partes absolutamente continua, discreta y singular. Ahora detallaremos la teoría del espectro de un operador.

Sea H un espacio de Hilbert (salvo que se indique lo contrario supondremos que H es complejo).

DEFINICIÓN 2.4.2 Sea $T \in L(H)$ diremos que T es invertible si existe $S \in L(H)$ tal que $ST=TS=I$. Usaremos la siguiente notación $S=T^{-1}$.

DEFINICIÓN 2.4.3 Sea $T \in L(H)$ el conjunto resolvente de T es

$$\rho(T) = \{ \lambda \in \mathbb{C} \mid T - \lambda I \text{ es invertible} \}$$

DEFINICIÓN 2.4.4 Sea $T \in L(H)$ el espectro de T es

$$\sigma(T) = \rho(T)^c = \{ \lambda \in \mathbb{C} \mid T - \lambda I \text{ no es invertible} \}$$

PROPOSICIÓN 2.4.5 Si $\dim H$ es finita entonces $\sigma(T)$ es el conjunto de los autovalores de T .

Observación. Al operador $(T - \lambda I)$ se le asocia una matriz cuadrada, si se cambian las bases se obtiene otra matriz, pero todas las matrices asociadas tienen el mismo determinante, por esto podemos decir que $\sigma(T)$ está formado por las raíces de $\det(T - \lambda I)$.

Si la dimensión de H es infinita puede ocurrir que $\lambda \in \sigma(T)$ y sin embargo λ no sea auto valor de T .

Por ejemplo sea $T: l^2(N) \rightarrow l^2(N)$ dado por

$$T\left(\begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ \vdots \end{pmatrix}\right) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}x_1 \\ \frac{1}{3}x_2 \\ \vdots \end{pmatrix}$$

Tenemos que T es inyectivo por lo tanto $N(T) = \{0\}$ así que 0 no es autovalor de T

Por otro lado $\|T(e_n)\| = 1/n$ luego $\lim_{n \rightarrow \infty} \|T(e_n)\| = 0$ pero como $\|e\| = 1$

resulta que T no es invertible de donde $0 \in \sigma(T)$

PROPOSICIÓN 2.4.6 Sea $T \in L(H)$ tal que $\|T\| < 1$ entonces

a) $I - T$ es invertible

b) $\|(I - T)^{-1} - (I + T)\| \leq \frac{\|T\|}{1 - \|T\|}$

DEMOSTRACION De $\|T\| \leq \|T\|$ obtenemos

$$\left\| \sum_{n=0}^{\infty} T^n \right\| \leq \sum_{n=0}^{\infty} \|T\|^n \leq \sum_{n=0}^{\infty} \|T\|$$

La serie de la derecha es una serie geométrica de razón $\|T\| < 1$ así que converge en

R y por lo tanto la serie $\sum_{n=0}^{\infty} T^n$ converge $L(H)$ a un operador $S \in L(H)$

$$(I - T)S = S(I - T) = \sum_{n=0}^{\infty} T^n - \sum_{n=0}^{\infty} T^{n+1} = I$$

De donde $I - T$ es invertible

$$(I - T)^{-1} - I - T = \sum_{n=2}^{\infty} T^n$$

Además

$$\|(I-T) - (I+T)\| \leq \sum \|T\| \leq \frac{\|T\|}{1-\|T\|}$$

TEOREMA 2.4.7 El conjunto de los operadores invertibles es abierto en $L(H)$

DEMOSTRACION Sea $T \in L(H)$ invertible. Sea $S \in L(H)$ tal que

$$\|S\| < 1/\|T^{-1}\|$$

Entonces

$$\|T^{-1}S\| \leq \|T^{-1}\| \|S\| < 1$$

por proposición anterior tenemos que $I + T^{-1}S$ es invertible. Luego

$$T + S = T(I + T^{-1}S)$$

De donde $T + S$ es invertible.

TEOREMA 2.4.8 Sea $T \in L(H)$ entonces $\rho(T)$ es abierto y

$$\{\lambda \in \mathbb{C} \mid |\lambda| > \|T\|\} \subset \rho(T)$$

DEMOSTRACION Que $\rho(T)$ es abierto sigue del teorema anterior.

Si $|\lambda| > \|T\|$ entonces $\|T/\lambda\| < 1$. Por proposición anterior tenemos que

$I - \lambda^{-1}T$ es invertible. De donde $\lambda I - T = \lambda(I - \lambda^{-1}T)$ es invertible.

TEOREMA 2.4.9 Sea $T \in L(H)$ entonces $\sigma(T)$ es compacto y no vacío.

DEMOSTRACION Que $\sigma(T)$ es compacto sigue del teorema anterior.

Veamos que $\sigma(T)$ no es vacío.

Sea $R: \rho(T) \rightarrow L(H)$ definida por

$$R(\lambda) = (\lambda I - T)$$

Si $\mu, \lambda \in \rho(T)$ se tiene que

$$\begin{aligned} R(\mu) - (R(\mu) - R(\lambda))R(\lambda)^{-1} &= (\mu I - T)((\mu I - T)^{-1} - (\lambda I - T)^{-1})(\lambda I - T) = \\ &= (\lambda I - T) - (\mu I - T) \\ &= (\lambda - \mu)I \end{aligned}$$

Por lo tanto

$$R(\mu) - R(\lambda) = -(\mu - \lambda)R(\mu)R(\lambda)$$

supongamos que $\lambda \in \rho(T)$ entonces existe

$$\lim_{\mu \rightarrow \lambda} \frac{R(\mu) - R(\lambda)}{\mu - \lambda}$$

$$\lim_{\mu \rightarrow \lambda} \frac{R(\mu) - R(\lambda)}{\mu - \lambda} = -R(\lambda)$$

Por lo tanto R es una función analítica en $\rho(T)$ (Notar que esto implica que

$F(\lambda) = f(R(\lambda))$ es analítica en $\rho(T)$ para todo $f \in L(H)$)

Si $|\lambda| > \|T\|$ entonces

$$R(\lambda) = (\lambda I - T)^{-1} = \lambda^{-1} (I - \lambda^{-1} T)^{-1} = \lambda^{-1} \sum_{n=0}^{\infty} (T/\lambda)^n$$

$$\|R(\lambda)\| \leq \frac{1}{|\lambda|} \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{\|T\|}{|\lambda|} \right)^n = \frac{1}{|\lambda|} \frac{1}{1 - \|T\|/|\lambda|} = \frac{1}{|\lambda| - \|T\|}$$

de donde

$$\lim_{|\lambda| \rightarrow \infty} R(\lambda) = 0$$

y

$$\|R(\lambda)\| \leq \|T\|^{-1} \quad \text{si} \quad |\lambda| \geq 2\|T\|$$

Si $\sigma(T)$ fuese vacío entonces $R(\lambda)$ sería una función entera

Claramente

$$\|R(\lambda)\| \leq M < \infty$$

Para todo λ tal que $|\lambda| \leq 2\|T\|$

Por el teorema de Liouville debe ser $R(\lambda) = 0$ (Este teorema dice que una función que es analítica y acotada en todo el plano es una función constante)

De donde $\sigma(T) \neq \emptyset$

DEFINICION 2.4.11 Si $T \in L(H)$ se define el radio espectral de T por

$$r(T) = \max_{\lambda \in \sigma(T)} |\lambda|$$

TEOREMA 2.4.11 (Fórmula de Gelfand) Si $T \in L(H)$ entonces

$$r(T) = \lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{\frac{1}{n}} = \inf_1 \|T\|^{\frac{1}{n}}$$

DEMOSTRACIÓN La haremos en varias partes

1) Probaremos que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{\frac{1}{n}} = \inf_1 \|T\|^{\frac{1}{n}}$$

Sea $m \geq 1$ (entero fijo) Si $n \in \mathbb{N}$ entonces

$$n = mq + r$$

Donde $0 \leq r < m$ Luego

$$\|T\|^{1/n} = \|T^{mq}\|^{1/n} \leq \|T\|^{q/n} \|T\|^{r/n}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} r/n = 0 \quad \lim_{n \rightarrow \infty} q/n = 1/n$$

Luego para todo $m \geq 1$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n} = \|T^m\|^{1/n}$$

de donde

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n} \leq \inf_{m \geq 1} \|T\|^{1/m} \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n}$$

Por lo tanto $\lim_{n \rightarrow \infty} \|T^n\|^{1/n}$ existe y

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n} = \inf_{n \geq 1} \|T\|^{1/n}$$

2) Veremos que

$$\rho(T) \leq \lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n}$$

Sea $\lambda \in \mathbb{C}$ tal que

$$|\lambda| > \lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n}$$

entonces

$$\sum_{n=0}^{\infty} \frac{\|T\|^n}{|\lambda|^{n+1}} < \infty$$

porque

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{\|T\|}{|\lambda|} \right)^{1/n} = 1$$

y por lo tanto

$$\sum_{n=0}^{\infty} \|T^n\| / |\lambda|^n < \infty$$

Como

$$(\lambda I - T) \sum_{n=0}^{\infty} T^n = \sum_{n=0}^{\infty} (\lambda I - T) T^n = I$$

se sigue que $\lambda I - T$ es invertible

de donde

$$\left\{ \lambda \in \mathbb{C} \mid |\lambda| > \lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n} \right\} \subset \rho(T)$$

Luego

$$\rho(T) \geq \lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n}$$

3) Finalmente demostraremos que

$$\rho(T) \geq \lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n}$$

Definamos la función

$$R(\lambda) = (\lambda I - T)^{-1}$$

Esta función es analítica en $\rho(T)$. Luego R es analítica en $\{\lambda \in \mathbb{C} \mid |\lambda| > r(T)\}$

Sea $f \in L(H)^*$ definamos

$$F(\lambda) = f(R(\lambda))$$

entonces F es analítica en $\{\lambda \mid |\lambda| > r(T)\}$

Además si $|\lambda| > r(T)$ entonces

$$F(\lambda) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{\lambda^n} f(T^n)$$

(porque el desarrollo es valido en cualquier conjunto de la forma $\{\lambda \mid |\lambda| > a\}$ contenido en el dominio de F)

Sea $\lambda \in \rho(T)$ tal que $|\lambda| > r(T)$ entonces $\{f(T^n/\lambda^n)\}_{n=0}^{\infty}$ es acotado para todo $f \in L(H)$. De donde

$$\|T^n/\lambda^n\| \leq M \quad \text{para todo } n \in \mathbb{N}$$

Luego

$$\|T\| \leq M^{1/n} |\lambda|$$

Por lo tanto

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|T^n\|^{1/n} \leq |\lambda|$$

De donde

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \|T\|^{1/n} \leq r(T)$$

TEOREMA 2.4.12 (Aplicacion espectral para polinomios)

Sea $T \in L(H)$ y P un polinomio entonces

$$\sigma(P(T)) = P(\sigma(T))$$

DEMOSTRACION (I) Veamos que

$$\sigma(P(T)) \subset P(\sigma(T))$$

Sea $\lambda \in \sigma(P(T))$ entonces $\lambda I - P(T)$ no es invertible

Si

$$\lambda - P(t) = a(t - t_1)(t - t_2) \dots (t - t_n)$$

entonces

$$\lambda I - P(T) = a(T - t_1 I)(T - t_2 I) \dots (T - t_n I)$$

Como $\lambda I - P(T)$ no es invertible entonces existe algun k tal que $T - t_k I$ no es invertible y por lo tanto $t_k \in \sigma(T)$

Como

$$P(t_k) = \lambda$$

entonces se concluye que $\lambda \in P(\sigma(T))$

1 Finalmente probaremos que

$$P(\sigma(T)) \subset \sigma(P(T))$$

Sea $\lambda \in P(\sigma(T))$ entonces

$$\lambda - P(t) = a(t - t_1)(t - t_2) \dots (t - t_n)$$

donde $t_1 \in \sigma(T)$ Ademas

$$\lambda I - P(T) = a(T - t_1 I)(T - t_2 I) \dots (T - t_n I)$$

Como $t_1 \in \sigma(T)$ entonces $T - t_1 I$ no es invertible

Por lo tanto $\lambda I - P(T)$ no es invertible De donde $\lambda \in \sigma(P(T))$

2.5 TEORIA ESPECTRAL DE LOS OPERADORES NORMALES EN ESPACIOS DE HILBERT COMPLEJOS DE DIMENSION FINITA

DEFINICION 2.5.1 Polnomio Caracteristico de un Operador

Sea E un espacio Prehilbertiano de dimension finita $T: E \rightarrow E$ lineal. El polinomio característico del operador $p(x)$ es

$$p(\lambda) = \det(T - \lambda I)$$

(Ver observacion 2.4.5)

DEFINICION 2.5.2 El Espectro de un Operador T en C^n

Si el operador se define por una matriz $(a_{ij}) \in U(C)$ en una base B el espectro consiste de las raices del polinomio característico de la matriz a_{ij}

$$P(\lambda) = \det((a_{ij}) - \lambda I) = (\lambda - a_{11})(\lambda - a_{22}) \cdots (\lambda - a_{nn})$$

El espectro de un operador en C^n definido por una matriz se llama el espectro de la matriz

Observaciones El espectro $\sigma(T)$ para un operador T en un espacio de Hilbert real de dimension finita puede ser vacio ya que el polinomio característico de un operador $T \in L(E)$ puede no tener raices reales

PROPOSICION 2.5.2 Sea E un espacio vectorial complejo de dimension finita n . Toda transformacion lineal A de E tiene por lo menos un autovalor

DEMOSTRACIÓN Consideremos una base $\{e_1, \dots, e_n\}$ de E y la matriz (a_{ij})

de A en relacion a esa base entonces toda raiz λ del polinomio

$$p(\lambda) = \det(a_{ij} - \lambda \delta_{ij})$$
 es un autovalor de A y una solucion $x = (x_1, \dots, x_n)$ no

trivial del sistema de ecuaciones

$$\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j = \lambda x_i, \quad i = 1, 2, \dots, n$$

es un autovector de A

Dado un espacio vectorial E sobre un cuerpo K y una transformación lineal A de E para todo $\lambda \in K$ sea $N(A - \lambda I) = \{x \in E \mid Ax = \lambda x\}$ esto es el subespacio de E formado por los autovectores correspondientes al autovalor de λ

PROPOSICION 2.5.3 Dada dos transformaciones lineales A y B de E tales que $AB = BA$ para todo $\lambda \in K$ $N(A_\lambda)$ es un subespacio invariante por B

DEMOSTRACION Dado $X \in N(A_\lambda)$ tenemos que

$$ABX = BA X = B(\lambda X) = \lambda B X$$

Por consiguiente

$$BX \in N(A_\lambda)$$

Así $N(A_\lambda)$ es un subespacio invariante por B

PROPOSICION 2.5.4 Sea E un espacio vectorial complejo de dimensión finita y A y B transformaciones lineales de E tales que $AB = BA$ entonces A y B tienen un autovector común

DEMOSTRACION Por la proposición 2.4.1 existe un autovalor λ_0 de A y por la proposición 2.4.2 $N(A - \lambda_0 I)$ es un subespacio vectorial de E que es invariante por B . Por la proposición 2.4.1 la restricción de B a $N(A - \lambda_0 I)$ tiene autovalor y un autovector correspondiente es entonces un autovector común a A y a B

TEOREMA 2.5.5 Teorema Espectral Para Operadores Normales

Sea E un espacio de Hilbert complejo de dimensión finita n y sea $A \in L(E)$ existe una base ortonormal $\{e_1, \dots, e_n\}$ de E en relación a la cual la matriz de A es diagonal esto es $A e_j = \lambda_j e_j$

$$\langle A e_j, e_j \rangle = \lambda_j$$

$Ax = \sum_1^n \lambda_j \langle x, e_j \rangle e_j$ donde $\langle x, e_j \rangle = \langle x, e_j \rangle$ si y solamente si, A es normal

(todo espacio con producto interno de dimension finita es de Hilbert)

DEMOSTRACION (condicion necesaria) Si existe una base ortonormal

$\{e_1, \dots, e_n\}$ de E tal que $Ae_j = \lambda_j e_j$ entonces $A^*e_j = \bar{\lambda}_j e_j$ en efecto para todo $j=1, \dots, n$ tenemos que

$$\langle Ae_j, Ae_j \rangle = \langle \bar{\lambda}_j e_j, e_j \rangle = \langle e_j, \lambda_j e_j \rangle$$

$$= \langle e_j, (\lambda_j - \bar{\lambda}_j) e_j \rangle$$

$$= 0$$

por tanto

$$AA^*e_j = |\lambda_j|^2 e_j = A^*Ae_j \quad \text{en } j=1, \dots, n$$

de donde

Por consiguiente A es normal

(Condicion Suficiente) Vamos a demostrar la reciproca por induccion sobre la dimension n de E el resultado es trivial para $n=1$ si $AA^* = A^*A$ luego de la proposicion 2.4.3 se sigue que A y A^* tienen un autovector comun e_1 y $Ae_1 = \lambda_1 e_1$

Siendo $\{e_1\}^\perp$ un subespacio vectorial de E de dimension $n-1$ que es invariante por A y A^* de la hipotesis de induccion aplicada a la restriccion de A a $\{e_1\}^\perp$ se sigue que existe una base ortonormal

$$\{e_2, \dots, e_n\} \text{ de } \{e_1\}^\perp \text{ talque } Ae_i = \lambda_i e_i \quad i=2, \dots, n,$$

Lo que completa la demostracion

TEOREMA 2.5.6 Teorema Espectral Para Operadores Hermitianos

Sea E un espacio de Hilbert complejo de dimension finita n y sea

$A \in L(E)$ A es hermitiano si y solamente si existe una base ortonormal de E en relacion a la cual la matriz de A es diagonal real

Observacion El teorema precedente es valido para espacios de Hilbert reales (de dimension finita)

TEOREMA 2 5 7 Sea E un espacio de Hilbert complejo de dimension finita n y sea f una forma sesquilineal hermitiana definida sobre E existe una base ortonormal $\{e_1, \dots, e_n\}$ de E y existen numeros reales $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ tales que tenemos que

$$f(x, y) = \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i \bar{y}_i$$

DEFINICION 2 5 8 Un operador hermitiano A (una forma hermitiana f) es positivo si tenemos que $\langle Ax, x \rangle \geq 0$ [$f(x, x) \geq 0$] para todo $x \in E$

Observaciones

- a) Sobre un espacio de Hilbert de dimension finita, una forma hermitiana es positiva si y solamente si todos los λ_i son positivos
- b) Toda forma hermitiana sobre un espacio de Hilbert de dimension finita puede ser expresada como diferencia de dos formas hermitianas positivas
- c) Un operador hermitiano sobre un espacio de Hilbert de dimension finita es positivo si y solamente si todos sus autovalores son positivos
- d) Todo operador hermitiano positivo A sobre un espacio de Hilbert de dimension finita tiene una raiz cuadrada B esto es que es un operador hermitiano positivo

2 6 Teoria Espectral de los Operadores Hermitianos Compactos

Sea E un espacio prehilbertiano. Si A es un operador hermitiano de E recordemos que todos los autovalores de A son reales y que autovectores correspondientes a autovalores distintos son ortogonales. Ademàs si E_0 es un subespacio de E invariante por A entonces E_0 tambien es invariante por A

PROPOSICION 2.6.1 Sea E un espacio prehilbertiano y

$A \in L(E)$ un operador hermitiano si λ es un autovalor de A entonces

$$|\lambda| \leq \|A\|$$

DEMOSTRACION Si λ es un autovalor de A para algún $x \in E$ entonces

$$|\lambda| \|x\| = \|Ax\| \leq \|A\| \|x\|$$

Por tanto

$$Ax = \lambda x \text{ implica que } \|Ax\| = \|\lambda x\| = |\lambda| \|x\| \text{ pero}$$

$$\|Ax\| \leq \|A\| \|x\|$$

$$|\lambda| \leq \|A\|$$

Ahora trataremos de derivar sin asumir la propiedad simétrica del núcleo los resultados correspondientes a teoremas que son conocidos como las opciones del teorema de Fredholm. Así iniciaremos con

TEOREMA 2.6.2 Sea A un operador hermitiano compacto $A \neq 0$ entonces

$\|A\|$ o $-\|A\|$ es un autovalor de A

DEMOSTRACION vamos a demostrar que existe $y \neq 0$ con $Ay = \lambda y$ donde

$$|\lambda| = \|A\|$$

Existe una sucesión $(e_n) \in E$ con $\|e_n\| = 1$ tal que $\langle Ae_n, e_n \rangle \rightarrow \|A\|$

Siendo la sucesión $\langle Ae_n, e_n \rangle$ formada por números reales podemos encontrar una

sub sucesión que indicamos con la misma notación tal que $\langle Ae_{n_k}, e_{n_k} \rangle \rightarrow \lambda$ donde

$$\lambda = \|A\| \text{ o } \lambda = -\|A\|$$

y por tanto

$$|\lambda| = \|A\|$$

Tenemos ahora que

$$0 \leq \|Ae_{n_k} - \lambda e_{n_k}\|^2 = \langle Ae_{n_k} - \lambda e_{n_k}, Ae_{n_k} - \lambda e_{n_k} \rangle$$

$$\begin{aligned}
&= \|Ae\|^2 - \langle Ae, \lambda e \rangle - \langle \lambda e, Ae \rangle + |\lambda|^2 \\
&\leq \|A\|^2 - 2\lambda \langle Ae, e \rangle + \|A\|^2 \rightarrow 0
\end{aligned}$$

Pues

$$\langle Ae, e \rangle \rightarrow \lambda$$

Por tanto

$$\|Ae - \lambda e\| \rightarrow 0 \text{ siendo } A \text{ un operador compacto}$$

existe una subsecuencia (e_{n_k}) de la sucesión limitada (e_n) tal que Ae_{n_k} converge para un elemento $y \in E$

Tenemos que

$$\lambda e_{n_k} = Ae_{n_k} - (Ae_{n_k} - \lambda e_{n_k}) \rightarrow y$$

Y por tanto

$$A(\lambda e_{n_k}) \rightarrow Ay$$

pero

$$A(\lambda e_{n_k}) = \lambda A(e_{n_k}) \rightarrow \lambda y$$

Por tanto

$$Ay = \lambda y \text{ de } \lambda e_{n_k} \rightarrow y$$

se sigue que

$$\|y\| = \|\lambda e_{n_k}\| = |\lambda| \neq 0$$

Con lo cual

$$\|A\| \text{ o } -\|A\| \text{ es un auto valor de } A$$

TEOREMA 2.6.3 (Teorema espectral de los operadores hermitianos compactos)

Sea E un espacio pre hilbertiano (real o complejo) y A un operador hermitiano compacto definido en E , $A \neq 0$. Existe una sucesión $(\lambda_n)_{n \in \mathbb{N}} \in \mathbb{R}$ (finita o infinita) de autovalores no nulos de A y una sucesión $(e_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de autovectores correspondientes que forman un conjunto ortonormal tal que para todo elemento $x \in E$ tenemos que

$$Ax = \sum \lambda_n \langle x, e_n \rangle e_n \quad (1)$$

donde $\langle x, e_n \rangle = \langle x, e_n \rangle$

Tenemos que $|\lambda_n| \geq |\lambda_{n+1}|$ la sucesión contiene todos los autovalores no nulos de A y si ella es infinita tendremos que $|\lambda_n| \rightarrow 0$

Dado en particular $\lambda = \lambda_n$ la dimensión del subespacio A_n generado por los autovectores correspondientes al auto valor λ es finita e igual al número de veces que el auto valor λ aparece en la sucesión $(\lambda_n)_{n \in \mathbb{N}}$

DEMOSTRACION indiquemos por λ_1 y e_1 un auto valor y el auto vector unitario correspondiente de A

Hagamos $E_1 = E$ y $A_1 = A$ tenemos que $|\lambda_1| = \|A_1\|$ y $E_2 = \{e_1\}$ es un subespacio de E invariante por A_1

La restricción A_2 de A_1 a E_2 es un operador hermitiano compacto y nuevamente por el teorema 2.6.2 existe un auto valor λ_2 y un auto vector unitario correspondiente e_2 de A_2 (y por consiguiente también de A)

Tal que $|\lambda_2| = \|A_2\| \leq \|A_1\|$

Por tanto

$$|\lambda_2| \leq |\lambda_1|$$

Repetiendo ese proceso obtenemos sucesivamente

autovalores no nulos $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ de A con $|\lambda_1| \geq |\lambda_2| \geq \dots \geq |\lambda_n|$

Auto vectores correspondientes e_1, e_2, \dots, e_n formando un sistema ortonormal

sub espacios E_2, E_3, \dots, E_n , donde E_k indica el subespacio de E (o de E) formado por los vectores ortogonales a e_1, e_2, \dots, e_{k-1}

A) Si la restriccion $A|_{E_n}$ de A a E_n es nula, tendremos para todo $x \in E_n$

$$Ax = \sum_{i=1}^n \lambda_i x e_i$$

Donde $x_i = \langle x, e_i \rangle$ esto es $A(E_n)$ es el subespacio de E generado por los vectores e_1, e_2, \dots, e_n

En efecto sea $\bar{x} = x - \sum_{i=1}^n x_i e_i$ entonces $\langle \bar{x}, e_i \rangle = 0$ para $i=1, \dots, n$ y por

consiguiente $\bar{x} \in E_{n-1}$ de donde se sigue que $A\bar{x} = 0$

y por consiguiente

$$Ax = \sum_{i=1}^n x_i A e_i = \sum_{i=1}^n \lambda_i x_i e_i$$

B) Si para todo natural n la restriccion $A|_{E_n}$ de A a E_n sea siempre no nula, entonces el proceso anterior nos dara una sucesion infinita (λ_n) de autovalores no nulos de A con

$$|\lambda_1| \geq |\lambda_2| \geq \dots \geq |\lambda_n| \geq \dots$$

y un sistema ortonormal (e_n) formado por los auto vectores correspondientes

(a) La sucesión decreciente $|\lambda|$ tiende a cero sino existiría un $\varepsilon > 0$ tal que $|\lambda| \geq \varepsilon$

para todo $n \in N$ y la sucesión $\left(\frac{e}{\lambda}\right)_{n \in N}$ sería entonces acotada por $\left\|\frac{e}{\lambda}\right\| \leq \frac{1}{\varepsilon}$ sin

que la sucesión $A\left(\frac{e}{\lambda}\right) = e$ contenga una subsucesión convergente pues ella es

formada por vectores ortonormales ($d(e, e) = \sqrt{2}$)

Por tanto llegamos a una contradicción con la hipótesis de que el operador A es compacto

b) Para todo $x \in E$ tenemos que $Ax = \sum_1^{\infty} \lambda_n x_n e_n$ esto es para todo $x \in E$ la

serie

$\sum_1^{\infty} \lambda_n x_n e_n$ es convergente para Ax basta demostrar que dado $x \in E$ y $\varepsilon > 0$

existe un entero m_0 talque para $m \geq m_0$ tenemos que

$$\left\|Ax - \sum_1^m \lambda_n x_n e_n\right\| < \varepsilon \quad \text{se sigue que}$$

$$\left\|Ax - \sum_1^m \lambda_n x_n e_n\right\| = \left\|A\left(x - \sum_1^m x_n e_n\right)\right\|$$

$$\leq \|A\|_1 \left\|x - \sum_1^m x_n e_n\right\| \leq \|\lambda\|_1 \|x\| \leq \varepsilon \|x\|$$

puesto que $(\lambda_n)_{n \in N}$ converge a cero

- c) Todo auto valor $\lambda \neq 0$ de A se encuentra en la sucesion $(\lambda)_n$ pues si no el auto vector correspondiente seria ortogonal a todos los e_n y de b) se sigue que $Ae = 0$ lo que contradice la hipotesis de que $Ae = \lambda e \neq 0$
- d) Dado un auto valor $\lambda \neq 0$ que aparece p veces en la sucesion $(\lambda)_n$ entonces el sub espacio generado por los auto vectores correspondientes al auto valor λ tienen $\dim \geq p$ pues existen por lo menos p auto vectores ortonormales correspondientes a λ . El sub espacio no puede tener $\dim > p$ pues si no existiria todavia un auto vector correspondiente a λ ortogonal a los anteriores y todos los e_n como en c) se tiene entonces que $Ae = 0$

COROLARIO 2.6.4 Para cualquier $x, y \in E$ tenemos que

$$\langle Ax, y \rangle = \sum_1^{\infty} \lambda_n \overline{x_n y_n}$$

DEMOSTRACION Por (1) tenemos que

$$\begin{aligned} \langle Ax, y \rangle &= \sum_1^{\infty} \lambda_n x_n \langle e_n, y \rangle \\ &= \sum_1^{\infty} \lambda_n x_n \overline{\langle y, e_n \rangle} \\ &= \sum_1^{\infty} \lambda_n x_n \overline{y_n} \end{aligned}$$

TEOREMA 2.6.5 Sea E un espacio pre hilbertiano y A un operador hermitiano compacto definido en E , $A \neq 0$. Dado $\lambda \in K$, $\lambda \neq 0$ talque $\lambda \neq \lambda_n$ para todo n entonces el operador $\lambda - A$ tiene un inverso continuo definido en E dicho inverso aditivo se indica por $(\lambda - A)^{-1}$ entonces $x = (\lambda - A)^{-1} y$ es dado por

$$x = \frac{1}{\lambda} y + \frac{1}{\lambda} \sum \lambda \frac{y}{\lambda - \lambda} e \quad (2)$$

donde

$$y = \langle y, e \rangle$$

Observacion Cuando los e forman una base ortonormal de E entonces

$$x = \sum \frac{y}{\lambda - \lambda} e$$

DEMOSTRACION 1) Si la ecuacion $\lambda x - Ax = y$ tiene una solucion x ésta

ciertamente es unica y dada por la serie anterior pues de (1) se tiene que

$$\lambda x - y = Ax = \sum \lambda x e$$

y efectuando el producto interno por e se tiene que

$$\lambda x - y = \lambda x \quad \text{esto es} \quad x = \frac{y_m}{\lambda - \lambda}$$

por tanto

$$\lambda x - y = \sum \lambda \left[\frac{y}{\lambda - \lambda} \right] e$$

que equivale a (2)

2) Si la serie de (2) es convergente el elemento x definido por ella satisface la

$$\text{ecuacion } (\lambda - A)x = y$$

3) La serie de (2) satisface la condición de Cauchy

Sea

$$\alpha = \sup_n \left| \frac{\lambda_n}{\lambda - \lambda_n} \right| \quad \text{y} \quad \beta = \sup_n \left| \frac{1}{\lambda - \lambda} \right|$$

que con numeros finitos pues $\lambda \neq 0$ $\lambda \neq \lambda$

y $|\lambda| \rightarrow 0$ (si la sucesion λ es finita, el teorema es evidentemente trivial)

Sea

$$v = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{y}{\lambda - \lambda_n} e_n \quad \text{y} \quad u = Av = \sum_{n=1}^{\infty} \lambda_n \frac{y}{\lambda - \lambda_n} e_n$$

Tenemos que

$$\|u - p_n u\|^2 = \sum_{n=m}^{\infty} \left| \frac{\lambda_n}{\lambda - \lambda_n} \right|^2 |y_n|^2 \leq \alpha^2 \sum_{n=1}^{\infty} |y_n|^2$$

La serie

$$\sum_{n=1}^{\infty} |y_n|^2$$

Siendo convergente satisface la condición de Cauchy y la última relación muestra que el mismo es verdad para la serie (2). Por eso, no siendo el espacio de E supuesto completo, no podemos concluir que la serie de (2) es convergente.

4) La serie (2) que define que x es convergente por

$$\|v\|^2 = \sum_{n=1}^{\infty} \left| \frac{y_n}{\lambda - \lambda_n} \right|^2 \leq \beta^2 \sum_{n=1}^{\infty} |y_n|^2 \leq \beta^2 \|y\|^2$$

vemos que la sucesión v es acotada en E y A siendo un operador compacto existe entonces una subsucesión v_k tal que la sucesión $u_k = Av_k$ sea convergente.

Por eso si la sucesión de Cauchy u contiene una subsucesión convergente entonces ella misma ya es convergente lo que completa la demostración de la convergencia de la serie (2).

5) De (2) se sigue que

$$\|x\| \leq \frac{1}{|\lambda|} \|y\| + \frac{1}{|\lambda|}$$

Lo que prueba que el operador $(\lambda - A)^{-1}$ es continuo y que

$$\begin{aligned} \left\| (\lambda - A)^{-1} \right\| &\leq \left[\frac{1}{\lambda} + \frac{\infty}{|\lambda|} \right] \\ &= \frac{1}{|\lambda|} \left[1 + \sup \left[\frac{\lambda_n}{\lambda - \lambda_n} \right] \right] \end{aligned}$$

TEOREMA 2.6.6 Dado un operador hermitiano compacto A en un espacio de pre hilbertiano E y dado un auto valor $\lambda \neq 0$ de A una condicion necesaria y suficiente para que la ecuacion

$$\lambda x - Ax = y$$

Tenga una solucion es que y sea ortogonal a todo auto vector de A asociado a λ

Las soluciones x de la ecuacion son entonces los elementos de la forma

$$x = \frac{1}{\lambda} y + \frac{1}{\lambda} \sum_{\lambda_n} \lambda \frac{y}{\lambda - \lambda_n} e_n + z \quad (3)$$

donde z es cualquier auto vector asociado a λ esto es $Az = \lambda z$

DEMOSTRACION (Condicion necesaria) Sea $\lambda x - Ax = y$

entonces

$$\begin{aligned} \langle x, \lambda z - Az \rangle &= \langle x, \lambda z \rangle - \langle x, Az \rangle \\ &= \langle \lambda x, z \rangle - \langle Ax, z \rangle \\ &= \langle \lambda x - Ax, z \rangle \\ &= \langle y, z \rangle \end{aligned}$$

Por tanto para todo z tal que $Az = \lambda z$ tenemos que

$$\langle y, z \rangle = 0$$

por el teorema 2.6.5 se obtiene que $x = (\lambda - A)^{-1}(y)$

es de la forma (3) basta recordar que

$$y = \langle y, e \rangle e \text{ si } \lambda = \lambda_n \text{ pues entonces, } Ae = \lambda e$$

(Condición suficiente) Si $\langle y, z \rangle = 0$ para todo z , tal que $Az = \lambda z$ luego todo elemento x de la forma (3) es una solución de $\lambda x - Ax = y$

Quizás la más importante de las propiedades de los operadores autoadjuntos y simétricos es la **ortogonalidad** de las funciones propias (o autofunciones)

Ahora es momento de precisar la noción de autofunción y autovalor del operador diferencial L asociado al problema de Sturm Liouville

DEFINICION 2.6.0 Una solución no trivial de un sistema de Sturm Liouville es llamada **autofunción** y el correspondiente λ es llamado **autovalor**. También se dice que cada autofunción pertenece a su autovalor. El conjunto de todos los autovalores de un sistema de Sturm Liouville se le llama **Espectro** del sistema.

DEFINICION 2.6.1 Si f y g son funciones integrables en un intervalo entonces decimos que ellas son **ortogonales** en este intervalo si y solo si

$$\int_a^b f(x)g(x)dx = 0 \quad (2.6.0)$$

Decimos que f y g son ortogonales con respecto a una función de peso $w(x) > 0$ si y solo si

$$\int_a^b w(x)f(x)g(x)dx = 0 \quad (2.6.1)$$

También se dice en el caso (2.6.1) que f y g son $w(x)$ -ortogonales. El intervalo de la definición 2.6.0 puede ser en algunos casos cerrado o infinitamente extendido en ambos extremos.

El teorema que sigue afirma la ortogonalidad de un conjunto de autofunciones $\{\phi(x)\}$ de un sistema de Sturm Liouville

TEOREMA 2.6.7 Sea L un operador simétrico en el intervalo $[\alpha, \beta]$ asociado con la ecuación propia

$$L[y] + \lambda w(x)y = 0 \quad \alpha < x < \beta$$

Si λ_n y λ_k son dos autovalores distintos, de L con correspondientes autofunciones $\phi(x)$ y $\phi_k(x)$ respectivamente entonces $\phi(x)$ y $\phi_k(x)$ $w(x)$ ortogonales es decir

$$\int_{\alpha}^{\beta} w(x)\phi(x)\phi_k(x)dx = 0 \quad n \neq k$$

DEMOSTRACION Las funciones propias $\{\phi(x)\}$ y $\{\phi_k(x)\}$ satisfacen las relaciones

$$\begin{aligned} L[\phi(x)] &= -\lambda w(x)\phi(x) \\ L[\phi_k(x)] &= -\lambda_k w(x)\phi_k(x) \end{aligned}$$

Si multiplicamos la primera de estas ecuaciones diferenciales por $\{\phi_k(x)\}$ y la segunda por $\{\phi(x)\}$ restando las ecuaciones resultantes e integrando sobre el intervalo de interes obtenemos

$$\int_{\alpha}^{\beta} \{\phi_k(x)L[\phi(x)] - \phi(x)L[\phi_k(x)]\}dx = (\lambda_k - \lambda) \int_{\alpha}^{\beta} w(x)\phi(x)\phi_k(x)dx$$

A causa de que L es simetrica, se sigue de la definicion (1.7.2) que la integral en el lado izquierdo es cero y por tanto

$$(\lambda_k - \lambda) \int_{\alpha}^{\beta} w(x)\phi(x)\phi_k(x)dx = 0$$

Por hipotesis $\lambda \neq \lambda_k$ asi decimos que la integral es nula y el teorema queda demostrado

Observacion Si L es simetrico sus autovalores son reales

TEOREMA 2.6.8 Los autovalores de un operador simétrico son todos reales

Demostracion Supongase que existe algun autovalor complejo λ con respecto a una autofuncion $\phi_k(x)$ es decir

$$\overline{L[\phi(x)] + \lambda_k r(x) \phi_k(x)} = \overline{L[\phi(x)]} + \overline{\lambda_k r(x) \phi_k(x)} = 0$$

Se sigue ahora que $\phi(x)$ y $\overline{\phi_k(x)}$ corresponden a autovalores diferentes λ y $\overline{\lambda_k}$ respectivamente y por lo tanto son necesariamente ortogonales debido a la simetría del operador L

Esto indica que

$$\int_a^b r(x) \phi_k(x) \overline{\phi_k(x)} = \int_a^b r(x) |\phi_k(x)|^2 dx = 0$$

pero puesto que el integrando es positivo esta integral jamás es cero con lo cual obtenemos una contradicción. Nuestra afirmación de que existe un autovalor complejo es falsa y el teorema es demostrado.

Aunque el teorema 2.6.8 afirma que todos los autovalores de un operador simétrico son reales no garantiza la existencia de algún autovalor. El siguiente teorema se demuestra con la ayuda del teorema espectral y aquí no lo damos.

TEOREMA 2.6.9 Los autovalores de un operador simétrico forman una sucesión infinita ordenados en magnitud tal que

$$\lambda_1 < \lambda_2 < \dots < \lambda_n < \dots$$

donde $\lambda_n \rightarrow \infty$ cuando $n \rightarrow \infty$ y tal que las autofunciones correspondientes forman un sistema ortogonal completo [Gilbert 1975 PG 197]

TEOREMA 2.6.10 Los autovalores de un sistema de Sturm Liouville regular son simples es decir que el espacio vectorial de las autofunciones asociadas al autovalor tienen dimensión 1.

DEMOSTRACION Supongamos que $\phi(x)$ y $\phi(x)$ son funciones propias correspondientes al mismo autovalor λ . En $x = \alpha$ cada autofunción debe satisfacer las condiciones de contorno predeterminadas así que

$$a \phi(\alpha) + a_1 \phi(\alpha) = 0$$

$$a \phi(\alpha) + a_1 \phi(\alpha) = 0$$

Puesto que a y a_1 no pueden ser cero simultáneamente en los extremos del intervalo solución se exige el determinante de los coeficientes debe ser nulo y así (como arriba)

$$W(\phi, \phi_k)(\alpha) = 0$$

Si el Wronskiano de dos soluciones de una ecuación diferencial es nulo en un punto del intervalo solución por el principio de prolongamiento de identidades para funciones continuas se sigue que el debe ser cero en todo el intervalo. Por lo tanto $\phi(x)$ y $\phi_k(x)$ son proporcionales (linealmente dependientes) y por tanto el espacio asociado al autovalor λ es de dimensión 1.

2.7 APLICACION DEL TEOREMA DE LA ALTERNATIVA AL ESTUDIO DEL PROBLEMA DE STURM LIOUVILLE

Supongamos que $L(y) = 0$ tiene solamente la solución trivial y que L está dotada de inversa. En este caso el problema $L(y) - \lambda(y) = F$ ($F \in C(I)$) se puede traducir en una ecuación integral mediante la función de GREEN G relativa a L .

Sea $y = \lambda L^{-1}(y) + L^{-1}(F)$ o sea $y(x) = F(x) + \lambda \int_a^b G(x, \varepsilon)y(\varepsilon)d\varepsilon$ $x \in I$ (2.7.1)

$$F(x) = \int_a^b G(x, \varepsilon)y(\varepsilon)d\varepsilon \quad (2.7.2)$$

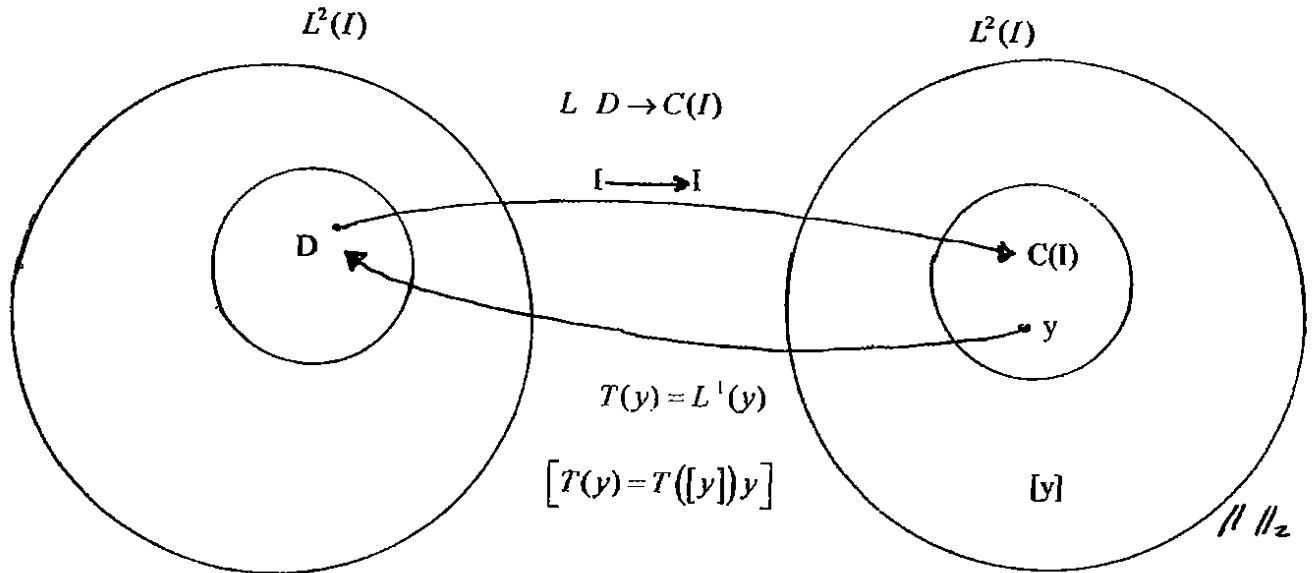
El operador $T: L^2(I) \rightarrow L^2(I)$ definido poniendo $T([y]) = [T(y)]$ para toda

$y \in L^2(I)$ donde $T(y)_x = \int_a^b G(x, \varepsilon)y(\varepsilon)d\varepsilon$ es un operador compacto.

El adjunto de T es el operador T^* tal que $T^*([y]) = [T^*(y)]$

$$y \quad T^*([y])_x = \int_a^b G(x, \varepsilon)y(\varepsilon)d\varepsilon \quad x \in I$$

Como $[L^{-1}(y)] = [T(y)]$ para $y \in C(I)$ $L^{-1}: C(I) \rightarrow D$ y $C(I)$ es denso en $L^2(I)$ entonces T es el prolongamiento continuo de L^{-1} en todo $L^2(I)$



Siendo μ un auto valor no nulo e y una correspondiente auto función de T $T = \overline{L^{-1}}$ resulta

$$(T - \mu)(y) = 0 \quad (2.7.3)$$

como $|T(y)(x_1) - T(y)(x_2)| \leq \left(\int_I |G(x_1, \varepsilon) - G(x_2, \varepsilon)|^2 d\varepsilon \right)^{1/2} \|y\|$ siendo G continua en

$I \times I$ resulta $y = \frac{1}{\mu} T(y)$ es continua y consecuentemente de clase $C^{(1)}$ y cuando

$y \in D$ y $L(y) = \lambda y$ entonces $T(L(y)) = \lambda T(y)$ pero $T(L(y)) = L(T(y)) = y$

y dado que $T(y) = \mu y$ y con $\mu = \frac{1}{\lambda}$ el auto valor de T es el reciproco de el auto

valor de L y la auto función de T es la (clase de equivalencia) auto función de L

Analicemos el siguiente teorema, que nos aclarará sobre el analisis de las soluciones

2.8 EL TEOREMA DE ALTERNATIVA

- i) La ecuación (2.7.2) tiene la sola solución nula ($\Delta(y) \neq 0$) entonces

$$(I - \lambda T)([y]) = [F] \text{ tiene una y solo una solución } F \in L^2(I)$$

(en particular $L(y) - \lambda y = f$ tiene una sola solución para toda $f \in C(I)$)

- ii) La ecuación (2.7.2) tiene una solución no nula ($\Delta(y) = 0$) y entonces

$$(I - \lambda T)([y]) = [F] \text{ con } F \in L(I) \text{ tiene soluciones (en particular}$$

$L(y) - \lambda y = f$ con $f \in C(I)$ tiene soluciones) si y solo si

$$\int_I F(\varepsilon) \overline{Z(\varepsilon)} d\varepsilon = 0 \quad \left(\int_I \int_I G(\varepsilon, t) F(\varepsilon) \overline{Z(t)} d\varepsilon dt = 0 \right) \text{ para cada } z \text{ tal que}$$

$$(T - \overline{\mu})(z) = 0$$

Recordemos el último ejemplo tratado. Si hallamos que el operador T $T(f)(x) = \int G(x, \varepsilon) f(\varepsilon) d\varepsilon$ es un operador de Hilbert-Schmidt invertible como sus autovalores son inversos de los autovalores del operador L y estos son todos positivos si ϕ_1, ϕ_2, \dots son las autofunciones ortonormalizadas del operador L resulta

$$G(x, \varepsilon) = \sum_k \frac{1}{\lambda_k} \phi_k(x) \overline{\phi_k(\varepsilon)}$$

La serie converge absolutamente e uniformemente debido al Teorema de Mercer por que G es definido positivo

Si $f \in D$ ahora f es la transformación a través de T de un elemento de $L^2(I)$ y por

el teorema de Hilbert-Schmidt resulta $F(x) = \sum_k \langle F, \phi_k \rangle \phi_k(x)$ la serie converge

absolutamente e uniformemente

Por ejemplo sea

$$\left\{ \begin{array}{l} L(y) = -y \\ D = \{y \in C^1([0, \pi]) \mid y(0) = y(\pi) = 0\} \end{array} \right\}$$

La integral general de $L(y) = \lambda y$ es $y = C \cos(\sqrt{\lambda}x) + C' \sin(\sqrt{\lambda}x)$

las condiciones de frontera, requieren que sea $C = 0$ y $\lambda = n^2$ $n = \pm 1, \pm 2, \dots$

por lo tanto las auto funciones ortonormalizadas de L son

$\frac{\sqrt{2}}{\pi} \sin(nx)$ $n = 1, 2, \dots$ constituyendo un sistema ortonormal completo para

$L^2([0, \pi])$

CAPITULO TERCERO

ECUACIONES INTEGRALES DE
FREDHOLM

III ECUACIONES INTEGRALES DE FREDHOLM

Segun las clasificaciones de las ecuaciones de Fredholm tenemos la de primer tipo que es de la forma.

$$\int_a^b k(x, y)\phi(y)dy = f(x)$$

Por otro lado sea $k(x, y)$ una funcion continua de valor complejo definida en un dominio $a \leq x \leq b$ $a \leq y \leq b$ $f(x)$ una funcion continua de valor complejo definida en el intervalo $a \leq x \leq b$ y λ un parametro complejo. Consideremos una ecuacion con la funcion desconocida $\phi(x)$ de la forma

$$f(x) = \phi(x) - \lambda \int_a^b k(x, y)\phi(y)dy$$

Esta ecuacion se llama ecuacion integral de Fredholm de segunda clase o de segundo orden

Trataremos de encontrar una solucion continua $\phi(x)$ de la ecuacion de Fredholm de segunda clase

Tambien se da la ecuacion de Fredholm de tercer tipo

$$\alpha(x)\phi(x) - \lambda \int_a^b k(x, y)\phi(y)dy = f(x)$$

Esta puede pasar a segundo tipo si dividimos la ecuacion por $\alpha(x)$

3.1 Conexion con la Teoria de Ecuaciones Diferenciales Lineales

Asi como una ecuacion diferencial

$$a_0(x)\frac{d^2 y}{dx^2} + a_1(x)\frac{d^1 y}{dx^1} + a_2(x)y = F(x) \quad (1)$$

Con las condiciones iniciales classicas

$$\begin{aligned} y(0) &= C \\ y^{(n)}(0) &= C_1 \end{aligned} \quad (2)$$

$$y^{(n)}(0) = C_1$$

lleva a la ecuación integral de **Volterra** la misma ecuación con condiciones iniciales en ambos puntos finales $x=0$ y $x=1$ del intervalo básico $(0,1)$ lleva generalmente a una ecuación integral del tipo Fredholm

Una clase muy general de tales condiciones se obtiene requiriendo que combinaciones lineales n de cantidades $2n$

$$\begin{aligned} y(0) - y^{(n)}(0) &= y^{(n-1)}(0) \\ y(1) - y^{(n)}(1) &= y^{(n-1)}(1) \end{aligned}$$

asume valores prescritos pero requería que

$$\sum a_{hk} y^{(k)}(0) - \sum b_{hk} y^{(k)}(1) = c_h \quad (h=0, 1, \dots, n) \quad (3)$$

donde a_{hk} , b_{hk} y c_h son constantes dadas. Obviamente excluimos el caso donde todos los a_{hk} y b_{hk} desaparecen por la misma h . Podemos suponer sin embargo que $c_0 = c_1 = \dots = c_{n-1} = 0$ entonces podemos considerar sin pérdida de generalidad las condiciones de límite homogéneas

$$\sum a_{hk} y^{(k)}(0) = \sum b_{hk} y^{(k)}(1) = c_h \quad (h=0, 1, \dots, n-1) \quad (4)$$

Esto es claro porque si $y(x)$ es una solución de (1) satisfaciendo condiciones de límite (3) y $f_0(x)$ es cualquier función (diferenciable n veces) satisfaciendo (3) y si $y(x) = f_0(x) + y(x)$ entonces $y(x)$ satisface condiciones homogéneas (4) y la ecuación diferencial (1) con solo el lado derecho (generalmente) cambiado

A la ecuacion (1) mas las condiciones de limite (4) se le llama Sistema Liouville. Tal sistema es equivalente a una ecuacion integral Fredholm de la segunda clase con un nucleo bastante manejable. Podemos confinarnos aqui al caso mas importante $n = 2$. En este caso desaparece cierta dificultad formal.

La dificultad que aparece para $n = 2$ es la necesidad de considerar junto con la ecuacion (1) su adjunto porque una ecuacion diferencial lineal del segundo orden puede ser siempre hecha **auto – adjunta**. Para ser preciso bajo la hipotesis usual que $A_0(x) \neq 0$ esto se puede hacer multiplicando la ecuacion (1) (en el caso $n = 2$) por

$$\frac{p(x)}{a(x)} \quad \text{donde}$$

$$P(x) = \text{Exp} \int \left[\frac{a_1(x)}{a(x)} \right] dx > 0 \quad (5)$$

suponemos mas alla que $F(x)=0$ (que no es restriccion esencial) y asi obtenemos la ecuacion auto – adjunta

$$\frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dy}{dx} \right] + q(x)y = 0 \quad (6)$$

$$\text{donde} \quad q(x) = p(x) \frac{a''(x)}{a(x)} \quad (7)$$

La ecuación (6) se le llama auto adjunta porque si denotamos por $L[y(x)]$ el operador diferencial que es

$$L[y(x)] = \frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dy(x)}{dx} \right] + q(x)y(x) \quad (8)$$

el lado izquierdo de (6) entonces tenemos identicamente

$$\left\{ z(x)L[y(x)] - y(x)L[z(x)] \right\} = \frac{d}{dx} \left\{ P(x) \left[z(x) \frac{dy(x)}{dx} - y(x) \frac{dz(x)}{dx} \right] \right\} \quad (9)$$

(En el caso de una ecuación no auto adjunta una identidad similar requiere el uso de 2 operadores diferenciales L y M en la izquierda)

Las condiciones de límite (4) se pueden escribir en la forma simple

$$a_h[y(0)] = b_h[y(1)] \quad (h=0, 1) \quad (10)$$

Si introducimos los operadores diferenciales

$$a_h[y(x)] = a_h y(x) + a_h(y'(x)) \quad b_h[y(x)] = b_h y(x) + b_h y'(x)$$

y las abreviaturas $a_l[y(x_0)] = \{a_h[y(x)]\}$ $b_h[y(x_0)] = \{b_h[y(x)]\}$

Generalmente el sistema Sturm – Liouville (6) + (10) tiene solamente la solución trivial $y(x) = 0$ porque $y_1(x), y_2(x)$ es un conjunto fundamental de soluciones de (6) y escribimos su solución general en la forma $y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$

entonces la determinación de las constantes C_1, C_2 de acuerdo a condiciones de límite (10) lleva al sistema algebraico homogéneo

$$\begin{aligned} c_1 \{a_0[y_1(0)] - b_0[y_1(1)]\} + c_2 \{a_0[y_2(0)] - b_0[y_2(1)]\} &= 0 \\ c_1 \{a_1[y_1(0)] - b_1[y_1(1)]\} + c_2 \{a_1[y_2(0)] - b_1[y_2(1)]\} &= 0 \end{aligned}$$

que generalmente tiene solo la solución $c_1 = c_2 = 0$ por que en general

$$\Delta = \begin{vmatrix} a_0[y_1(0)] - b_0[y_1(1)] & a_0[y_2(0)] - b_0[y_2(1)] \\ a_1[y_1(0)] - b_1[y_1(1)] & a_1[y_2(0)] - b_1[y_2(1)] \end{vmatrix} \neq 0 \quad (11)$$

En vez de considerar el sistema (6) + (10) debemos considerar un sistema ligeramente diferente que consiste de condiciones de límite (10) y una ecuación diferencial modificada (que contiene un parámetro λ)

$$L[y(x)] + \lambda r(x)y(x) = \frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dy}{dx} \right] + [q(x) + \lambda r(x)]y = 0 \quad (12)$$

Nos preguntamos ¿ para que valores del parámetro el sistema Sturm Liouville

(12) + (10) no tiene soluciones no triviales?

El estudio de esta pregunta es de importancia fundamental en muchos problemas de Física, Matemática, Mecánica, etc puede ser reducida al estudio de la ecuación integral homogénea de Fredholm de la segunda clase Para hacer esto usaremos la Fórmula de Green (3.4) y la Función de Green para el sistema (6) + (10)

La Función de Green $G(x, \varepsilon)$ es una función de x y un parámetro ε ($0 < \varepsilon < 1$) que satisface tres condiciones

i) $G(x, \varepsilon)$ considerada como una función de x satisface la ecuación

diferencial (6) en todos los puntos del intervalo $(0, 1)$ excepto en el punto

$$x = \varepsilon.$$

ii) $G(x, \varepsilon)$ satisface ambas condiciones de límite (10)

iii) Aunque $G(x, \varepsilon)$ es continua en $0 \leq x \leq 1$ su derivada $G'(x, \varepsilon)$ con respecto a x es continua solo para $0 \leq x \leq \varepsilon$ y $\varepsilon < x \leq 1$ y tiene un salto de discontinuidad de $\frac{1}{p(\varepsilon)}$

en $x = \varepsilon$

De modo que

$$G(\varepsilon + 0, \varepsilon) - G(\varepsilon - 0, \varepsilon) = \frac{-1}{p(\varepsilon)} \quad (13)$$

Ahora si podemos determinar el conjunto fundamental $y_1(x), y_2(x)$ de la ecuación (6) entonces podemos construir la función de Green

$$\text{Sea } G(x, \varepsilon) = c_1(\varepsilon) y_1(x) + c_2(\varepsilon) y_2(x) \quad (0 \leq x \leq \varepsilon)$$

$$d_1(\varepsilon) y_1(x) + d_2(\varepsilon) y_2(x) \quad (\varepsilon < x \leq 1)$$

donde $c_1(\varepsilon)$ $c_2(\varepsilon)$ $d_1(\varepsilon)$ y $d_2(\varepsilon)$ son 4 funciones desconocidas de ε , que pueden ser determinadas por las condiciones de limite (10) y la condicion de continuidad

$$G(\varepsilon+0, \varepsilon)=G(\varepsilon-0, \varepsilon) \quad (14)$$

Estas 4 ecuaciones nos dan el sistema algebraico no homogeneo

$$c_1(\varepsilon)a_0[y_1(0)] + c_2(\varepsilon)a_0[y_2(0)] - d_1(\varepsilon)b_0[y_1(1)] - d_2(\varepsilon)b_0[y_2(1)] = 0$$

$$c_1(\varepsilon)a_1[y_1(0)] + c_2(\varepsilon)a_1[y_2(0)] - d_1(\varepsilon)b_1[y_1(1)] - d_2(\varepsilon)b_1[y_2(1)] = 0$$

$$c_1(\varepsilon)y_1(\varepsilon) - c_2(\varepsilon)y_2(\varepsilon) + d_1(\varepsilon)y_1(\varepsilon) + d_2(\varepsilon)y_2(\varepsilon) = 0$$

$$c_1(\varepsilon)y_1(\varepsilon) - c_2(\varepsilon)y_2(\varepsilon) + d_1(\varepsilon)y_1(\varepsilon) + d_2(\varepsilon)y_2(\varepsilon) = \frac{-1}{p(\varepsilon)}$$

cuyo determinante es igual a $\begin{pmatrix} y_1(\varepsilon) & y_2(\varepsilon) \\ y_1(\varepsilon) & y_2(\varepsilon) \end{pmatrix} \Delta$ de modo que por virtud de (11) no

se anula

Por ejemplo la funcion de Green para el sistema de Sturm Liouville

$$\begin{aligned} \frac{d^2 y}{dx^2} + \lambda r(x)y &= 0 \\ y(0) = y(1) &= 0 \end{aligned}$$

Un eje que vibra por torsión son posibles diferentes condiciones en los extremos, las cuales requieren tratamiento matematicos un tanto diferentes mientras que una cuerda tensa debe tener necesariamente fijo cada uno de sus extremos

3.2 TEOREMA DE LA ALTERNATIVA DE FREDHOLM U OPCIONES DEL TEOREMA

Primero tenemos el caso cuando $\int_0^1 \int_0^1 |k(x, y)| dx dy < 1$ de manera que para

simplificar tomamos $\lambda = 1$ y consideramos la ecuacion

$$\phi(x) - \int_a^b k(x,y)\phi(y)dy = f(x) \quad (3.2.1)$$

Una ecuación para la función desconocida $\phi(y)$ es de la forma

$$\Psi(y) - \int_a^b k(x,y)\Psi(x)dx = g(y) \quad (3.2.2)$$

donde $g(y)$ es una función continua dada en el intervalo $a \leq x \leq b$ y se llama función conjugada de (3.2.1) es decir de $f(x)$

TEOREMA 3.2.1 Bajo la suposición $\int_a^b \int_a^b |k(x,y)| dx dy < 1$ (3.2.3)

Las ecuaciones (3.2.1) y (3.2.2) admiten una y solo una solución

$$\Phi(x) [\Psi(y)] \quad \text{para cualquier } f(x) [g(y)]$$

En particular $\Phi(x) = 0$ [$\Psi(y) = 0$] para la ecuación homogénea

$$\Phi(x) - \int_a^b k(x,y)\phi(y)dy = 0 \quad (3.2.4)$$

$$\psi(y) - \int_a^b k(x,y)\psi(x)dx = 0 \quad (3.2.5)$$

Comprobación considerando el núcleo $k(x,y)$ definimos el núcleo iterado

$$k(x,y), k^2(x,y), k^3(x,y), \dots, k^n(x,y) \quad \text{así}$$

$$k(x,y) = k(x,y)$$

$$k^2(x,y) = \int_a^b k(x,y)k(z,y)dz$$

=

$$k(x,y) = \int_a^b k(x,z)k^{-1}(z,y)dz \quad (3.2.6)$$

La siguiente relación es válida y se cumple para el núcleo iterado

$$k^n(x,y) = \int_a^b k(x,z)k^{n-1}(z,y)dz \quad (3.2.7)$$

por (3.1.6) y la desigualdad de Schwarz

Tenemos
$$|k(x, y)| \leq \int_a^b |k(x, z)| dz \int_a^b |k(z, y)| dz$$

Luego
$$\int_a^b \int_a^b |k(x, y)| dx dy \leq \int_a^b \int_a^b |k(x, z)| dx dz \int_a^b \int_a^b |k(z, y)| dz dy$$

 Por tanto
$$\int_a^b \int_a^b |k(x, y)|^2 dx dy \leq \int_a^b \int_a^b |k(x, y)| dx dz \int_a^b \int_a^b |k(z, y)|^2 dz dy$$

Repetiendo este proceso finalmente obtenemos

$$\int_a^b \int_a^b |k(x, y)| dx dy \leq \left[\int_a^b \int_a^b |k(x, y)|^2 dx dy \right] \quad (3.2.8)$$

Por otro lado de acuerdo con (3.1.6) y (3.1.7) vemos que para $z \geq 3$

$$k(x, y) = \int_a^b k(x, z) k(z, z_1) k(z_1, y) dz dz_1$$

Como consecuencia de lo anterior establecemos para la desigualdad de Schwarz

$$|k(x, y)| \leq \int_a^b \int_a^b \left[|k^2(z, z_1)| dz dz_1 \int_a^b \int_a^b |k(x, z) k(z, y)|^2 dz dz_1 \right]$$

Por lo tanto haciendo uso de (3.1.8) obtenemos

$$|k(x, y)| \leq \left[\int_a^b \int_a^b |k(x, y)| dx dy \right] \left\{ \int_a^b |k(x, z)| dz \int_a^b |k(z, y)| dz \right\}$$

El termino en el lado derecho es continuo en el dominio $a \leq x \leq b$ $a \leq y \leq b$ y de acuerdo con la suposición (3.2.3) las series

$$R(x, y) = \sum_1^\infty k(x, y) \quad (3.2.9)$$

convergen uniformemente en el dominio $a \leq x \leq b$

De modo que por la integracion de término por término y por el uso de (3.2.7) obtenemos

$$R(x, y) = k(x, y) + \int_a^b k(x, z) R(z, y) dz \quad (3.2.10)$$

$$R(x, y) = k(x, y) + \int_a^b R(x, z) k(z, y) dz \quad (3.2.11)$$

las series (3.2.9) se conocen como las series de Newman para el núcleo $k(x, y)$

Ahora, utilizando (3.2.10) podemos demostrar que

$$\phi(x) = f(x) + \int_a^b R(x, y)f(y)dy \quad (3.2.12)$$

satisface la ecuación (3.2.1)

En realidad, sustituyendo (3.2.12) en (3.2.1) y usando (3.2.10) tenemos

$$\begin{aligned} \phi(x) &= \int_a^b k(x, y)\phi(y)dy \\ &= f(x) + \int_a^b R(x, y)f(y)dy - \int_a^b k(x, y)\left\{f(y) + \int_a^b R(y, z)f(z)dz\right\}dy \\ &= f(x) + \int_a^b \left\{R(x, y) - k(x, y) - \int_a^b k(x, y)R(y, z)dz\right\}f(y)dy = f(x) \end{aligned}$$

Es posible probar que si $\phi(x)$ satisface la ecuación (3.2.1) entonces $\phi(x)$ satisface

(3.2.12) Para la cual sustituimos

$$f(x) - \phi(x) = \int_a^b k(x, y)\phi(y)dy \quad (3.2.12) \quad \text{y usando (3.2.11) como sigue}$$

$$\begin{aligned} \phi(x) &= \int_a^b k(x, y)\phi(y)dy + \int_a^b R(x, y)\left\{\phi(y) - \int_a^b k(y, z)\phi(z)dz\right\}dy \\ &= \phi(x) + \int_a^b R(x, y) - k(x, y) - \int_a^b R(x, z)k(z, y)dz \{\phi(y)dy\} \\ &= \phi(x) \end{aligned}$$

Así (3.2.1) es equivalente a la (3.2.12)

Igualmente podemos probar que la ecuación conjugada de (3.2.1) es equivalente a la ecuación

$$\psi(y) = g(y) + \int_a^b R(x, y)g(x)dx \quad (3.2.13)$$

Observación Tenemos que tener en cuenta que bajo la suposición (3.2.3) cada solución $\phi(x)$ de la ecuación (3.2.1) está dada por (3.2.12) mediante el núcleo $R(x, y)$

y cada solución $\psi(y)$ de la ecuación conjugada (3.2.2) está determinada por (3.2.13) mediante el núcleo conjugado $R^1(x, y)$ de $R(x, y)$ definido por

$$R^1(x, y) = R(y, x) \quad (3.2.14)$$

Por esta razón, los núcleos $R(x, y)$ y $R^1(x, y)$ son llamados núcleos resolventes de las ecuaciones (3.2.1) y (3.2.2) respectivamente.

El Teorema anterior prueba que 1 no es valor propio de cualquier núcleo

$k(x, y)$ o núcleo conjugado $k^1(x, y)$

$$k^1(x, y) = k(y, x) \quad (3.2.15)$$

3.3. TEOREMA DE LA ALTERNATIVA DE FREDHOLM CON RESPECTO AL NÚCLEO

Los resultados obtenidos en la parte 3.2.1 y 3.2.2 son conocidos como Teorema de la alternativa de Fredholm concernientes al núcleo continuo $k(x, y)$ en el dominio $a \leq x \leq b$, $a \leq y \leq b$.

TEOREMA (3.3.1) Una ecuación integral de segunda clase

$$f(x) = \phi(x) - \lambda \int_a^b k(x, y)\phi(y)dy \quad (3.3.1)$$

con λ fijo y $f(x)$ función continua admite una única solución continua $\phi(x)$ o la ecuación homogénea asociada

$$\overline{\phi(x)} = \lambda \int_a^b k(x, y)\overline{\phi(y)}dy \quad (3.3.2)$$

admite un número z ($z \geq 1$) de soluciones continuas independientes lineales

$$\overline{\phi_1(x)}, \overline{\phi_2(x)}, \dots, \overline{\phi_z(x)}$$

En el primer caso la ecuación conjugada

$$g(x) = \psi(x) - \lambda \int_a^b k(y, x)\psi(y)dy \quad (3.3.3)$$

También admite una única solución $\psi(y)$ para cualquier función continua $g(x)$

En el segundo caso la ecuación homogénea asociada

$$\overline{\psi}(x) = \lambda \int_a^b k(y, x) \overline{\psi}(y) dy \quad (3.3.4)$$

admite un número z de soluciones continuas linealmente independientes

$$\overline{\psi}_1(x), \overline{\psi}_2(x), \dots, \overline{\psi}_z(x)$$

En el segundo caso la ecuación (3.3.3) admite una solución si y solamente si

$$\int_a^b f(x) \overline{\psi}_j(x) dx = 0 \quad (j=1, 2, \dots, z) \quad (3.3.5)$$

Si la condición (1.3.5) se satisface la solución general de (1.3.1) se escribe así

$$\phi(x) = \phi^{(1)} + \sum_{j=1}^z c_j \overline{\psi}_j(x) \quad (3.3.6)$$

por medio de una solución particular $\psi^{(1)}(x)$ de (3.3.5) y z constantes arbitrarias c_1, c_2, \dots, c_z . Igualmente la ecuación conjugada (3.3.6) admite una solución si y solamente si

$$\int_a^b g(x) \overline{\phi}_j(x) dx = 0 \quad (j=1, 2, \dots, z) \quad (3.3.7)$$

partiendo de que la (3.3.7) se satisface la solución general (3.3.6) se formula como

$$\psi(x) = \psi^{(1)}(x) + \sum_{j=1}^z c_j \overline{\psi}_j(x) \quad (3.3.8)$$

Por medio de una solución particular $\psi^{(1)}(x)$ de (3.3.5) y z constantes arbitrarias c_1, c_2, \dots, c_z

Observación Este teorema establece que existe una única solución de (3.3.2) para cualquiera función continua $f(x)$ si y solamente si λ no es un valor propio

El núcleo asimétrico

$$k(x, y) = \sum_k (k) \operatorname{sen} kx \operatorname{sen}(k+1) \quad (3.3.9)$$

y definido en el dominio $0 \leq x \leq 2\pi$ $0 \leq y \leq 2\pi$ no tiene valor propio

En efecto puesto que la serie (3.3.9) converge uniformemente obtenemos por integracion término a término que el nucleo repetido $k^{(1)}(x, y)$ esta dado por

$$k^{(1)}(x, y) = \sum_{k=1}^{\infty} \pi^{-1} \left[k(k+1)^2 + \dots + (k+n-1)^2 \right] \operatorname{sen} kx \operatorname{sen}(k+n) \text{ y entonces la}$$

serie Newman $\sum_{\lambda} \lambda k^{(1)}(x, y) = R(x, y, \lambda)$ converge uniformemente en el dominio 0

$\leq x \leq 2\pi$ $0 \leq y \leq 2\pi$ para cualquier λ . Por tanto para cualquier λ , la ecuacion

$$f(x) = \phi(x) - \lambda \int_a^b k(x, y) \phi(y) dy$$

siempre posee una unica solución $\phi(x) = f(x) + \int_a^b R(x, y, \lambda) f(y) dy$

3.4 OPERADORES INTEGRALES

Sea $J=[a, b]$ un intervalo compacto y supongamos que $k: [a, b] \times [a, b] \rightarrow R$

(k = nucleo) que es una funcion continua

Sea $X = C([a, b], R)$ el espacio normado con la norma $\|\phi\|_{\infty} = \sup \{|\phi(t)| : t \in [a, b]\}$

Definamos el Operador $K: X \rightarrow X$ como

$$(K\phi)(x) = \int_a^b k(x, t) \phi(t) dt$$

el cual transforma cada funcion continua ϕ en una funcion continua $K\phi$

3.4.1 Nucleos Degenerados Existen clases de ecuaciones de Fredholm que se pueden ver por los metodos normales de álgebra lineal. Tal es el caso de las ecuaciones de segundo orden

$$\phi(x) - \lambda \int_a^b k(x, y) \phi(y) dy = f(x) \quad (3.4.2)$$

donde

$$k(x, y) = \sum_j a_j(x) b_j(y) \quad (3.4.3)$$

Los núcleos mostrados en (3.4.2) se llaman degenerados

Las funciones $a_j(x)$ y $b_j(x)$ pertenecen a $L_2[a, b]$ así que $k(x, y)$ es de cuadrado integrable. Asumimos que el conjunto de funciones $(a_j(x))$ son linealmente independientes.

Análogamente con respecto al conjunto $(b_j(y))$

Si (3.4.3) es remplazada en (3.4.2) se obtiene

$$\phi(x) - \lambda \sum_j a_j(x) \int_a^b b_j(y) \phi(y) dy = f(x) \quad (3.4.4)$$

Si se denota $\int_a^b b_j(y) \phi(y) dy$ por z_j y multiplicamos (3.4.4) por $b_j(x)$ e integramos tendremos

$$z_j - \lambda \sum_i a_{ji} z_i = f_j \quad i=1, 2, \dots, n \quad (3.4.5)$$

$$\text{donde } a_{ji} = \int_a^b a_i(x) b_j(x) dx \quad \text{y} \quad f_j = \int_a^b f(x) b_j(x) dx$$

La ecuación (3.4.5) es un sistema de n -ecuaciones algebraicas lineales en n incógnitas z_1, z_2, \dots, z_n . Este sistema tiene solución. Se puede resolver inmediatamente y encontrar

$$\phi(x) = f(x) + \lambda \sum_i z_i a_i(x) \quad (3.4.6)$$

La ecuación (3.4.4) tendrá una solución única para toda $f(x)$ si y sólo si tiene una solución única para toda (f) .

Esto se da solo si $|I - \lambda A| \neq 0$ donde la matriz $A = (a_{ij})$ (3 4 7)

Puesto que $|I - \lambda A|$ es un polinomio de grado n hay a lo sumo n valores de λ

Para cada una de estas (3 4 4) y (3 4 5) fallan de tener soluciones únicas

Ahora estudiaremos cuando (3 4 7) no se satisface para ello examinaremos la ecuación homogénea asociada con (3 4 4)

$$\psi(x) = \bar{\lambda} \sum_{j=1}^n \bar{b}_j(x) \int_a^b \bar{a}_j(y) \psi(y) dy = 0 \quad (3 4 8)$$

Como en el caso de la no homogénea esta ecuación se puede reducir a una

algebraica. Si $\int_a^b \psi(x) \bar{a}_j(x) dx = w_j$ multiplicando (3 4 8) por $\bar{a}_i(x)$ e integrando se tiene

$$w_i - \bar{\lambda} \sum_{j=1}^n \bar{a}_{ij} w_j = 0 \quad i=1, 2, \dots, n \quad (3 4 9)$$

Si (3 4 9) tiene una solución no trivial la función

$$\psi(x) = \bar{\lambda} \sum_{j=1}^n w_j \bar{b}_j(x) \quad (3 4 10)$$

satisface (3 4 8)

Ahora aplicando (3 4 4) y (3 4 7) si $|I - \lambda A| = 0$ para algún valor λ_j la (3 4 3) tendrá soluciones no triviales luego (3 4 4) tendrá soluciones solo para aquella f_i que satisfacen

$$\sum_{i=1}^n f_i \bar{w}_i = 0 \quad (3 4 11)$$

donde los w_i satisfacen (3 4 9)

Considerando el producto interno

$$\begin{aligned}
 (f, \psi) &= \int_a^b f(x) \overline{\psi}(x) dx = \lambda \sum \overline{w} \int_a^b f(x) b(x) dx \\
 &= \lambda \sum_i f \overline{w}
 \end{aligned}$$

3.5 FORMULA DE GREEN Probablemente uno de los aspectos más interesantes de la teoría de las ecuaciones diferenciales de Sturm Liouville es la existencia de la Fórmula de Green. La derivación de la Fórmula de Green se basa en la propiedad de las ecuaciones S L de ser auto adjunta o simétrica, lo que permite conectar esta teoría con los resultados que se obtienen a partir de la teoría de operadores auto adjuntos en espacios de Hilbert. Para tal fin la expresión diferencial de Sturm Liouville (2.1) toma la forma (2.1.9) considerando el operador diferencial L como un operador auto adjunto en un espacio de Hilbert.

De esta manera trataremos con la ecuación $L[\psi] = \lambda \psi$ que es una ecuación de valor característico donde λ es el valor característico y ψ es la función característica.

La fórmula de Green se obtiene mediante un proceso parecido a la integración por partes. Quedando una expresión que relaciona una integral que incluyen las soluciones de una ecuación diferencial con sus valores a la frontera.

$$\int_a^b \phi [\psi] - L[\phi] \psi dx = [\phi \psi]^b \quad (3.5.1)$$

en donde el parentesis cuadrado que se tiene indicado del lado derecho se define como

$$[\phi \psi](x) = p(x) [\phi'(x) \psi(x) - \phi(x) \psi'(x)] \quad - \quad (3.5.2)$$

La Fórmula de Green toma su mayor expresión cuando se aplica a las auto funciones del operador diferencial del cual esta se deriva.

Supongase que se tienen un par de auto funciones ϕ y ψ

$$L[\phi] = \lambda \phi \quad L[\psi] = \mu \psi \quad (3.5.3)$$

$$\text{entonces se obtiene } (\mu - \lambda) \int_a^b \phi \psi dx = [\phi \psi](b) - [\phi \psi](a) \quad (3.5.4)$$

En el lado izquierdo la ecuación anterior muestra una forma bilineal que es un típico producto interno en el espacio de funciones. En el lado derecho los parentesis cuadrados representa otra forma bilineal pero en el espacio de valores a la Frontera

$$(\phi \psi) = \frac{[\phi \psi](b) - [\phi \psi](a)}{\mu - \lambda} \quad (3.5.5)$$

Un caso particularmente importante resulta cuando $\lambda = \mu$ lo cual ocurre cuando ambas funciones características ϕ y ψ pertenecen al mismo valor característico

En tal caso el lado izquierdo de la ecuación usa un producto interior real en el espacio solución en el cual no importa si este tiene un multiplicador cero de la forma $(\lambda \lambda)$. La versión real de los parentesis cuadrados pertenecientes a un operador diferencial de segundo orden es el Wronskiano de las soluciones

$$W[\phi \psi] = [\phi \psi] \quad (3.5.6)$$

obteniéndose para funciones características pertenecientes al mismo valor característico de L el siguiente resultado

$$W[\phi \psi](a) = W[\phi \psi] \quad (3.5.7)$$

La propiedad más importante del Wronskiano de un operador auto adjunto es su constancia

La mayor parte de las ecuaciones diferenciales parciales que se encuentran en las aplicaciones elementales en la ingeniería y la física, conduce directamente al corazón de la rama de las matemáticas que trata de los problemas con valor en la frontera

El método de separación de variables hace que un problema nuevo dependa de otro ya conocido. En este caso se intenta convertir la ecuación diferencial parcial dada en varias ecuaciones diferenciales ordinarias.

BIBLIOGRAFIA

Bombal Fernando Los Origenes del Analisis Funcional 1995

F G Tricomi Equazioni Differenziali Tercera Edicion Editora Paolo Boringhieri 1961 Turin

F G Tricomi Integral Equations Edited by R. Courant, L. Bers J Stoker Second Printing 1963

Helmerberg Gilbert Introduction to Spectral Theory in Hilbert Space Editors H A. Lauwerier W T Kotter Second printing 1975

Houng Chaim Samuel Analise Funcional e o Problema de Sturm Liouville. Editora Edgar Blucher Ltda Editora Da Universidade de Sao Paulo 1978

Kreider Donald Kuller Robert Ostberg Donald Perkins Fred Introduccion al Analisis Lineal I II Fondo Educativo Interamericano S A. Mexico 1971

Lambe C G Jhvanter C Ecuaciones Diferenciales para Ingenieros y Cientificos Unión Tipografica Editorial Hispano Americana Mexico D F 1964

Pini Bruno (1994) Terzo Corso di Analisi Matematica cap 2 Generalita sugli operatori lineari traspaзи normati Operatori compatti Vol 2 Clueb Bologna 1978

Sotomayor Jorge Licoes de Equacoes Diferenciais Ordinarias (IMPA) Instituto de Matematica Pura e Aplicada Cnpq 1979

Spiegel Murray R Ecuaciones Diferenciales Aplicadas Editorial Prentice Hall Hispanoamericana S A Mexico 1983

Zill Dennis G Ecuaciones Diferenciales con Aplicaciones

Grupo Editorial Iberoamérica 1988

[http //pt.wikipedia.org/wiki/Teoria_de Sturm_Liouville](http://pt.wikipedia.org/wiki/Teoria_de_Sturm_Liouville)

[http //mazingersisib.uchile.cl/repositorio lap/ciencias _quimicas _y _farmaceutic](http://mazingersisib.uchile.cl/repositorio/lap/ciencias_quimicas_y_farmaceutic)

[http //www branchingnature.org/Aportes/Elementos / 29de / 20 operadores](http://www.branchingnature.org/Aportes/Elementos/29de/20operadores)

[http //www tecnun es/asignaturas/metmat/texto/](http://www.tecnun.es/asignaturas/metmat/texto/)

[http//www fi uba ar/materias/61101/Guias/P09Adic1 / 20Sturm_Liouville pdf](http://www.fi.uba.ar/materias/61101/Guias/P09Adic1/20Sturm_Liouville.pdf)

[http //www ceit,es/asignaturas/matmat/texto/en_web/problemas de contorno/pr oblema](http://www.ceit.es/asignaturas/matmat/texto/en_web/problemas_de_contorno/problema)

[http //www pdfactory com](http://www.pdfactory.com)

[http//www unex es el problema de Sturm Liouville](http://www.unex.es/el_problema_de_Sturm_Liouville)